

AutoTrac™ RowSense™ Forage Harvester

**MANUAL DEL OPERADOR
AutoTrac™ RowSense™ SPFH
OMPFP10202 EDICIÓN E0 (SPANISH)**

John Deere Werke Zweibrücken

**Versión europea
LITHO IN U.S.A.**



Introducción

Prefacio

LEER ESTE MANUAL detenidamente para informarse sobre el funcionamiento correcto del sistema. El no hacerlo podría resultar en lesiones personales o daños del equipo. Este manual y las etiquetas de seguridad de la máquina podrían estar disponibles en otros idiomas. (Consultar al concesionario John Deere para pedirlos.)

ESTE MANUAL DEBE CONSIDERARSE como una parte integral del sistema y debe acompañar al sistema cuando se venda.

LAS MEDIDAS en este manual se dan en unidades métricas con sus equivalencias en el sistema de los EE.UU. Utilizar exclusivamente repuestos y fijaciones adecuados. Las fijaciones métricas o del sistema de los EE.UU. pueden requerir una llave específica métrica o del sistema de los EE.UU.

EL LADO DERECHO y el LADO IZQUIERDO se determinan mirando en el sentido de avance de la máquina.

La GARANTIA del producto se ofrece a los clientes que hagan funcionar y mantengan el equipo de la manera descrita en este manual como parte del sistema de apoyo John Deere. La garantía del equipo GreenStar se explica en el certificado de garantía que debe haberle entregado su concesionario.

Esta garantía le asegura que John Deere respaldará sus productos en caso de surgir averías dentro del plazo de garantía. Bajo ciertas condiciones, John Deere también proporciona mejoras, frecuentemente sin cargo al cliente, aun si ya ha vencido la garantía del producto. El abuso del sistema o la modificación de su rendimiento fuera de las especificaciones de la fábrica anulará la garantía y se podría denegar las mejoras en campo.

KR43067,00000A2 -63-10NOV08-1/1

Índice

	Página
Seguridad	5-1
AutoTrac™ RowSense™ SPFH	
Descripción general.....	10-1
Configuración y calibración del sistema	
Configuración de AutoTrac RowSense	15-1
Activación de reanudar centrado de pasada	15-2
Configuración de entrada de hilas—Designación de botón de reanudar	15-3
Antes de calibrar sensores de hila—Limpiar los sensores de hila	15-6
Procedimiento de calibración de sensores de hila	15-7
Procedimiento de calibración de unidad de control SSU	15-9
Habilitación del sistema	
Antes de habilitar el sistema.....	20-1
Habilitación del sistema.....	20-2
Uso del sistema	
Pantallas e indicadores	25-1
Activación de sensores de hila	25-2
Pasada recta	25-3
Curvas adaptables.....	25-6
Buscador de hila.....	25-9
Curvas AB	25-10
Pasada en círculo.....	25-12
Ajuste de compensaciones de guiado de hileras (perilla de control de guiado de hileras).....	25-13
Diagnóstico	
Vistas de diagnóstico.....	30-1
Direcciones de SSU — Unidad de control de AutoTrac RowSense.....	30-2
Servicio y mantenimiento	
Limpieza de sensores de hila	35-1
SSU - Códigos de falla para diagnóstico de unidad de control de AutoTrac RowSense	35-2
Especificaciones	
Declaración de homologación de la UE	40-1

Manual original. Todas las informaciones, ilustraciones y especificaciones recogidas en este manual son las más actuales, disponibles hasta la fecha de publicación. John Deere se reserva el derecho de introducir modificaciones técnicas sin previo aviso.

COPYRIGHT © 2010
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION © Manual

Seguridad

Reconocer los avisos de seguridad

Este es el símbolo de seguridad de alerta. Al observar este símbolo en la máquina o en este manual, sea consciente de que existe un riesgo para su seguridad personal.

Observe las instrucciones de seguridad y manejo seguro de la máquina.



TS1389 —UN—07DEC88

DX,ALERT -63-29SEP98-1/1

Distinguir los mensajes de seguridad

Los mensajes PELIGRO, ADVERTENCIA o ATENCIÓN se identifican por el símbolo preventivo de seguridad. El mensaje de PELIGRO indica alto riesgo de accidentes.

Los mensajes de PELIGRO o ADVERTENCIA aparecen en todas las zonas de peligro de la máquina. El mensaje de ATENCIÓN informa sobre medidas de seguridad generales. ATENCIÓN también indica normas de seguridad en esta publicación.

 **PELIGRO**

 **ADVERTENCIA**

 **ATENCIÓN**

TS187 —63—27JUN08

DX,SIGNAL -63-03MAR93-1/1

Observar los mensajes de seguridad

Leer cuidadosamente todos los mensajes de seguridad en este manual y en las etiquetas de seguridad de la máquina. Mantener las etiquetas de seguridad correspondientes en buen estado. Sustituir las etiquetas deterioradas o perdidas. Comprobar que los nuevos componentes del equipo y los repuestos contengan las etiquetas de seguridad actualmente en uso. Si necesita etiquetas de seguridad de repuesto, pídaselas a su concesionario John Deere.

Puede que este manual no contenga información de seguridad adicional sobre partes y componentes de proveedores ajenos a John Deere.

Aprenda a utilizar correctamente la máquina y sus mandos. No permita que nadie use la máquina sin haber sido instruido.

Mantener la máquina en buenas condiciones de trabajo. Cualquier modificación no autorizada puede menoscabar



TS201 —UN—23AUG88

el funcionamiento y/o seguridad de la máquina y acortar su vida útil.

Si no se entiende alguna parte de este manual y precisa ayuda, ponerse en contacto con el concesionario John Deere.

DX,READ -63-16JUN09-1/1

Manejo seguro del receptor de posición global y soportes

La caída de la máquina mientras se está instalando un receptor de posición global puede causar heridas graves. Usar una escalera o plataforma adecuada para acceder fácilmente a la posición de montaje.

Asegurarse de apoyar los pies y las manos de forma segura sobre peldaños y asideros. No instalar ni quitar el receptor si ha llovido, o debido al hielo, la superficie está resbaladiza.

El mástil del receptor usado para los aperos es pesado y puede ser difícil de manejar. Se requieren dos personas para trabajos en los puntos de montaje que no pueden accederse desde el suelo o una plataforma de servicio. Usar técnicas y/o equipos adecuados de elevación.



TS249 —UN—23AUG88

DX,VW,RECEIVER -63-08JAN08-1/1

Funcionamiento seguro de sistemas de guiado

No usar el sistema AutoTrac en carreteras.

- Siempre apagar (desactivar e inhabilitar) el sistema AutoTrac antes de entrar a una carretera.
- No intentar encender (activar) el sistema AutoTrac mientras se transporta en una carretera.

El sistema AutoTrac ha sido diseñado para auxiliar al operador a efectuar operaciones en campo de modo más eficaz. El operador es responsable de guiar la máquina. Para evitar lesionar al operador y a las personas en la cercanía:

- Permanecer alerta y prestar atención al entorno circundante.
- Tomar control del volante de la dirección cuando sea necesario para evitar peligros en el campo, personas en las inmediaciones, equipos y otros obstáculos.
- Detener el funcionamiento si las condiciones de poca visibilidad perjudican la capacidad de manejar la máquina o de identificar a personas u obstáculos en la trayectoria de la máquina.

OUC06050,0000F2B -63-03APR08-1/1

Leer el Manual de guiado

Antes de intentar hacer funcionar el sistema AutoTrac, leer completamente el Manual de guiado para comprender los componentes y procedimientos requeridos para el funcionamiento seguro y correcto.

Este manual de guiado es para uso de sistemas de guiado AutoTrac.

OUC0002,0002D93 -63-16FEB10-1/1

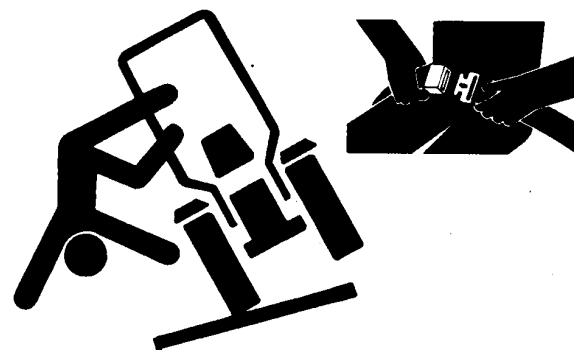
Empleo correcto del cinturón de seguridad

Ponerse el cinturón de seguridad siempre que se trabaja con una máquina equipada con estructura protectora contra vuelcos (ROPS) o con cabina para minimizar las consecuencias de un accidente, p.e. el vuelco de la máquina.

Cuando se trabaja con una máquina sin estructura protectora contra vuelcos (ROPS) o sin cabina, no ponerse un cinturón de seguridad.

Sustituir el cinturón completo cuando la tornillería de fijación, el dispositivo de cierre o de arrollamiento y el cinturón mismo presenten indicios de daños o desgaste.

Revisar el cinturón de seguridad y sus elementos de fijación por lo menos una vez al año. prestar atención a tornillería floja o a daños del cinturón como p.e. cortes, zonas deshilachadas o de roce, desgaste extremo o



inusitado y descoloración. Sustituir sólo por piezas de recambio aprobadas para su máquina. En caso de dudas, consulte con su concesionario John Deere.

TSS205 —UN—23AUG88

DX,ROPS1 -63-07JUL99-1/1

AutoTrac™ RowSense™ SPFH

Descripción general

AutoTrac RowSense consta de los siguientes componentes

- AutoTrac integrado instalado y activado en la cosechadora de forraje, con software actualizado de AutoTrac RowSense programado en la unidad de control de la dirección (SSU), AutoTrac con activación de SF1 ó SF2.
- Activación de AutoTrac RowSense SF1 ó SF2
- Sensores de hilera montados en unidad cosechadora aprobada
- Pantalla GS2 2600
- Receptor StarFire con activación para SF1, SF2 ó RTK

AutoTrac RowSense funciona con todos los patrones existentes de rastreo y con la mayoría de los patrones de cosecha estándar.

AutoTrac funciona en las modalidades siguientes:

- Curvas adaptables
- Curvas AB
- Pasada en círculo
- y pasada recta

AutoTrac RowSense es un mejoramiento a AutoTrac integrado en la pantalla GS2. Los sensores de hilera que se montan en la punta de la hilera central detectan los tallos de maíz para determinar la ubicación de la



Sensores de AutoTrac RowSense

hilera. Las señales enviadas por los sensores de hilera se integran con las señales existentes de AutoTrac para mantener la cosechadora de forraje sobre las hileras. Cuando no se recibe señal de los sensores de hileras (por ejemplo, al conducir sobre una vía acuática), se utiliza el guiado normal por GPS. La mayoría de las demás características de AutoTrac permanecen inalteradas. Los sensores de hilera sencillamente son otra entrada de posición para dirigir la cosechadora de forraje. Todos los modos de pasada se configuran de la misma manera como se hacía con AutoTrac a base de GPS.

OUCC002.0002DA4 -63-31MAY10-1/1

Configuración y calibración del sistema

Configuración de AutoTrac RowSense

Antes de usar este producto, es necesario llevar a cabo lo siguiente, además de configurar a AutoTrac:

En la pantalla GS2, acceder a la pantalla GreenStar original >> SETUP >> AUTOTRAC

1. Activar la función de reanudar centrado de pasada (ver la sección Activación de reanudar centrado de pasada).
2. Definir el modo de guiado de hilera (ver la sección Configuración de entrada de hileras—Designación de botón de reanudar).
3. Calibrar los sensores de hilera (ver la sección Procedimiento de calibración de sensores de hilera).
4. Calibrar el centro de ángulo de ruedas (ver la sección Procedimiento de calibración de unidad de control SSU).

A—Sensibilidad de dirección (50-200)

B—Calibración de AutoTrac

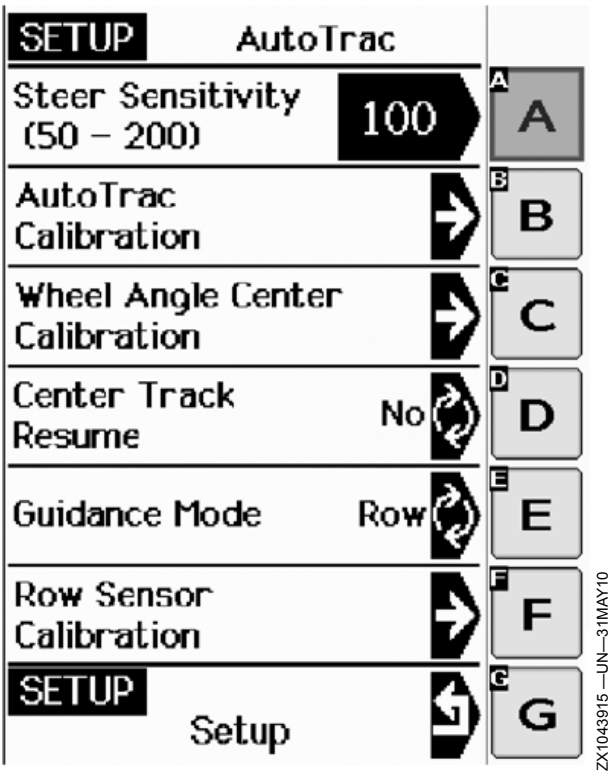
C—Calibración de centro de ángulo de ruedas

D—Reanudar Centrado de pasada

E—Modo de guiado

F—Calibración de sensores de hilera

G—Regresar



Preparación para calibración

OUCC002,0002DC4 -63-03MAY10-1/1

Activación de reanudar centrado de pasada

Acceder a la pantalla GreenStar original >> SETUP >> AUTOTRAC

Comprobar que el botón de modo de guiado (E) esté fijado en GPS y luego pulsar el botón de reanudar centrado de pasada (D) para seleccionar Sí.

NOTA: Bajo los demás modos de guiado (hilera, hileraGPS y GPShilera), pulsar Reanudar centrado de pasada (D) para seleccionar No.

A—Sensibilidad de dirección (50-200)

B—Calibración de AutoTrac

C—Calibración de centro de ángulo de ruedas

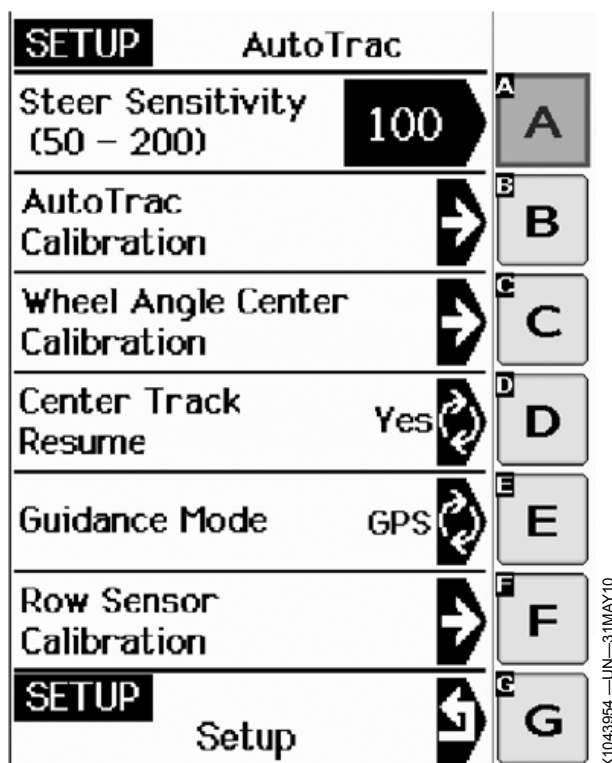
D—Reanudar centrado de pasada

E—Modo de guiado

F—Calibración de sensores de hilera

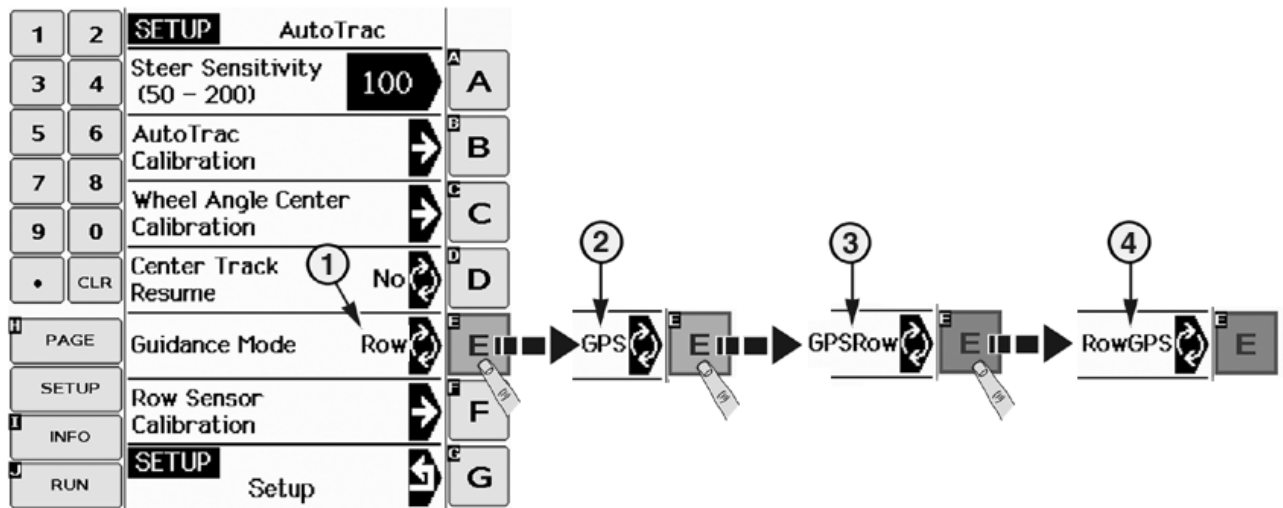
G—Regresar

H—Brazo de sensor



OUC002,0002DC5 -63-31MAY10-1/1

Configuración de entrada de hileras—Designación de botón de reanudar



IMPORTANTE: Antes de configurar la designación del botón de reanudar, comprobar que el botón (H) esté seleccionado como interruptor de guiado de hileras—La calibración de la dirección ARC 107 de la unidad de control de apoyabrazos se ha fijado en 4 (valor de fábrica). Consultar la sección Procedimientos de calibración del manual del operador de la cosechadora de forraje.

La entrada de hilera (designación del botón de reanudar) puede seleccionarse en la pantalla GS2. Acceder a la pantalla GreenStar original >> SETUP >> AUTOTRAC. Pulsar la tecla de modo de guiado (E) para seleccionar el modo de activación de guiado (1 a 4) que se asignará al botón de reanudar (H), es decir:

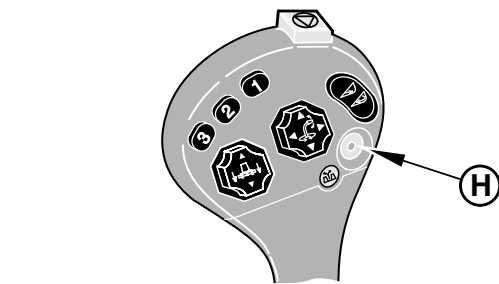
1-Modo de hilera (predeterminado):

1. Conducir la cosechadora de forraje hacia la hilera.
2. Pulsar el botón de reanudar (H) por primera vez para activar los sensores de hilera solamente.

NOTA: Si se pulsa el botón de reanudar (H) por segunda vez, esto no tiene efecto alguno.

2-Modo de GPS:

1. Conducir la cosechadora de forraje hacia la hilera.
2. Pulsar el botón de reanudar (H) por primera vez para activar el guiado por AutoTrac solamente.



ZX1043913

Botón de reanudar

- | | |
|---|---------------------|
| A—Sensibilidad de dirección (50-200) | G—Regresar |
| B—Calibración de AutoTrac | H—Botón de reanudar |
| C—Calibración de centro de ángulo de ruedas | 1—Modo de hilera |
| D—Reanudar Centrado de pasada | 2—Modo de GPS |
| E—Modo de guiado | 3—Modo de GPSHilera |
| F—Calibración de sensores de hilera | 4—Modo de hileraGPS |

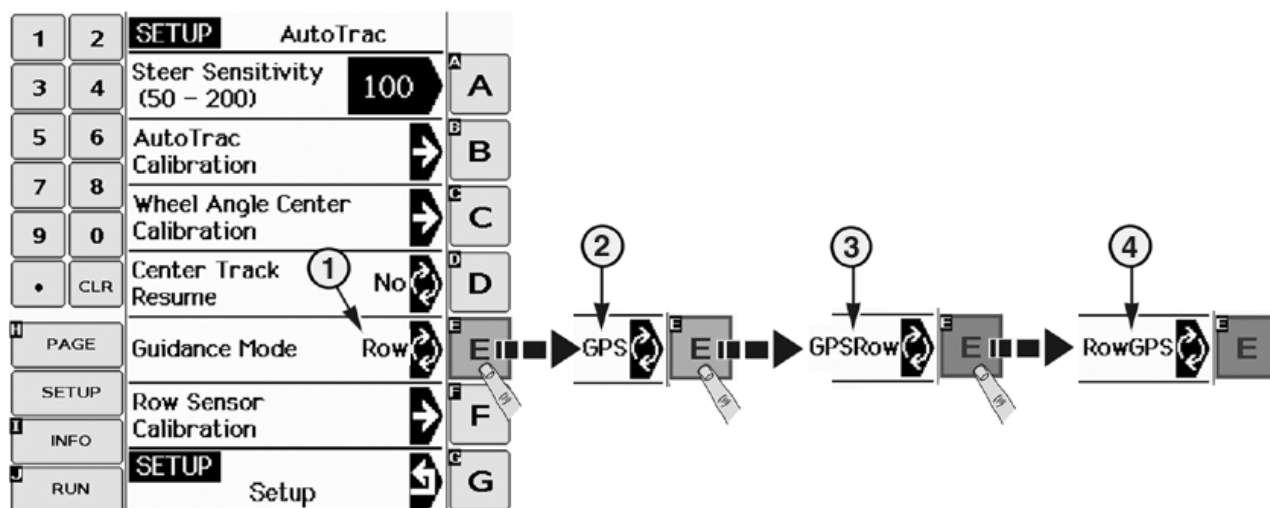
NOTA: Si se pulsa el botón de reanudar (H) por segunda vez, esto no tiene efecto alguno.

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DF1 -63-03JUN10-1/3

ZX1043914 —UN—31MAY10

ZX1043913 —UN—30APR10



ZX1043914 —UN—31MAY10

3-Modo de GPShilera:

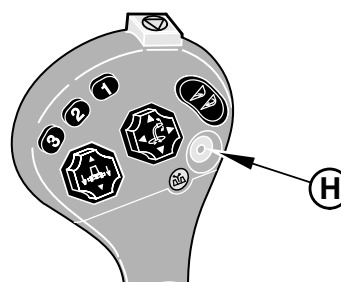
1. Conducir la cosechadora de forraje hacia la hilera.
2. Pulsar el botón de reanudar (H) por primera vez para activar el guiado por AutoTrac solamente.
3. Pulsar el botón de reanudar (H) por segunda vez para activar el guiado por AutoTrac y los sensores de hilera, con prioridad al guiado AutoTrac (fusión).

Conmutación automática entre guiado por AutoTrac y guiado por hileras: Pulsar el botón de reanudar (H) dos veces -> se activa el guiado por hileras y guiado por AutoTrac.

- Si el sistema pierde la señal de GPS, automáticamente revierte al guiado por hileras debido a que sus sensores continúan activos (es decir, aparece en el cabecero cuando el receptor StarFire™ se encuentra en condiciones de sombreado). Una vez que se recupera la señal de GPS, el sistema automáticamente vuelve a guiado por hileras y guiado por AutoTrac.
- Si el sistema pierde la señal de sensores de hilera, automáticamente revierte a guiado por AutoTrac (es decir, aparece cuando se cruza una vía acuática o hay separaciones entre hileras). Una vez que se recupera la señal de los sensores de hilera, el sistema automáticamente vuelve a guiado por hileras y guiado por AutoTrac.

Conmutación manual: Pulsar el botón de reanudar (H) una vez -> se activa el guiado por AutoTrac.

- Si se pulsa el botón de reanudar (H) por segunda vez, el sistema pasa a guiado por AutoTrac y guiado por hileras. Se puede conmutar entre: - Guiado por



ZX1043913

Botón de reanudar

ZX1043913 —UN—30APR10

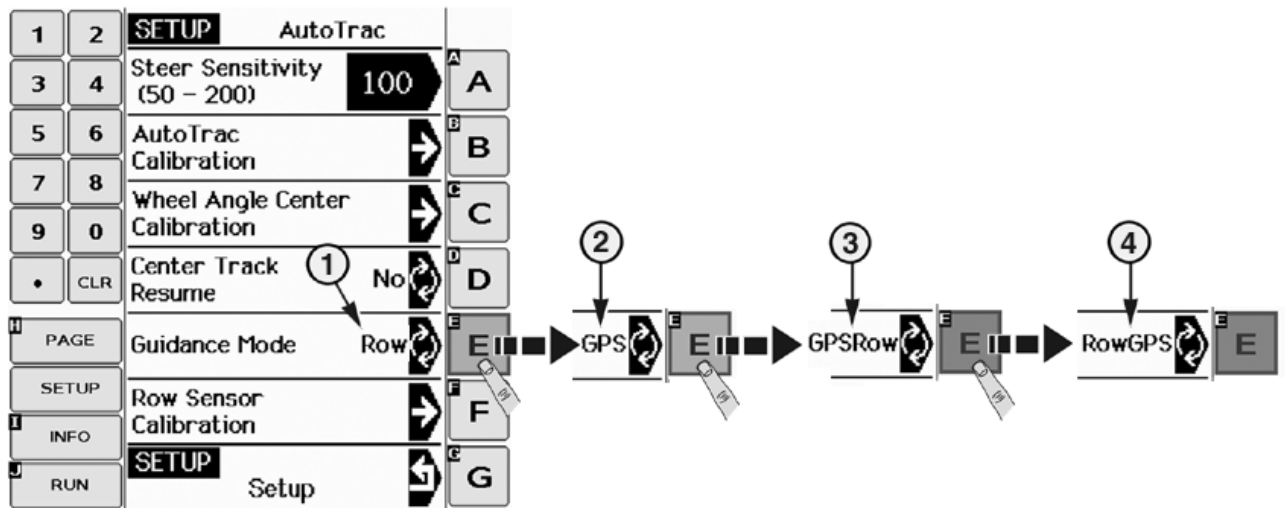
- | | |
|---|----------------------|
| A—Sensibilidad de dirección (50-200) | G—Regresar |
| B—Calibración de AutoTrac | H—Botón de reanudar |
| C—Calibración de centro de ángulo de ruedas | 1— Modo de hilera |
| D—Reanudar Centrado de pasada | 2— Modo de GPS |
| E—Modo de guiado | 3— Modo de GPShilera |
| F—Calibración de sensores de hilera | 4— Modo de HileraGPS |

AutoTrac sencillo, y - Guiado por AutoTrac y por hileras por cada vez subsiguiente que se pulse el botón de reanudar (H).

NOTA: Se puede utilizar la conmutación manual cuando se tienen señales de sensores de hileras deficientes/peores (por ejemplo, al cruzar hileras en el cabecero). Esto permite desactivar el guiado de hileras directamente.

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DF1 -63-03JUN10-2/3



4-Modo de hileraGPS:

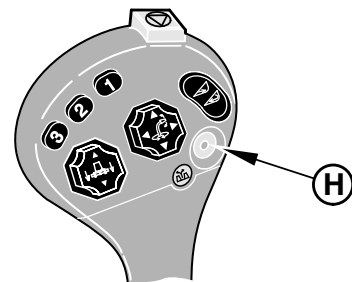
1. Conducir la cosechadora de forraje hacia la hilera.
2. Pulsar el botón de reanudar (H) por primera vez para activar los sensores de hilera y el guiado, con prioridad a los sensores de hilera (fusión).
3. Pulsar el botón de reanudar (H) por segunda vez para activar el guiado por AutoTrac solamente.

Conmutación automática entre guiado por AutoTrac y guiado por hileras: Pulsar el botón de reanudar (H) una vez -> se activa el guiado por hileras y guiado por AutoTrac.

- Si el sistema pierde la señal de GPS, automáticamente revierte al guiado por hileras debido a que sus sensores continúan activos (es decir, aparece en el cabecero cuando el receptor StarFire™ se encuentra en condiciones de sombreado).
- Si el sistema pierde la señal de sensores de hilera, automáticamente revierte a guiado por AutoTrac (es decir, aparece cuando se cruza una vía acuática o hay separaciones entre hileras). Una vez que se recupera la señal de los sensores de hilera, el sistema automáticamente vuelve a guiado por hileras y guiado por AutoTrac.

Conmutación manual: Pulsar el botón de reanudar (H) una vez -> se activa el guiado por hileras y guiado por AutoTrac.

- Si se pulsa el botón de reanudar (H) por segunda vez, el sistema pasa a guiado por AutoTrac.



ZX1043913

Botón de reanudar

- | | |
|---|---------------------|
| A—Sensibilidad de dirección (50-200) | G—Regresar |
| B—Calibración de AutoTrac | H—Botón de reanudar |
| C—Calibración de centro de ángulo de ruedas | 1—Modo de hilera |
| D—Reanudar Centrado de pasada | 2—Modo de GPS |
| E—Modo de guiado | 3—Modo de GPSHilera |
| F—Calibración de sensores de hilera | 4—Modo de HileraGPS |

NOTA: Se puede utilizar la conmutación manual cuando se tienen señales de sensores de hileras deficientes/peores (por ejemplo, al cruzar hileras en el cabecero). Esto permite desactivar el guiado de hileras directamente.

OUCC002,0002DF1 -63-03JUN10-3/3

ZX1043914 —UN—31MAY10

ZX1043913 —UN—30APR10

Antes de calibrar sensores de hilera—Limpiar los sensores de hilera

⚠ ATENCIÓN: Apagar el motor, aplicar el freno de estacionamiento y sacar la llave.

Revisar los sensores de hilera diariamente para ver si requieren limpieza.

Además revisar y, de ser necesario, ajustar la altura de la punta del divisor de cultivos para evitar la acumulación excesiva de materiales en los sensores.

Si se han acumulado materiales en los sensores, esto podría evitar que se muevan libremente y afectar el procedimiento de calibración. Para limpiar los sensores de hilera, quitar la basura de los sensores y de la zona circundante en ambos lados (ver las flechas).



Revisar que los sensores se muevan libremente y sin obstrucciones.

OUCC002,0002DEE -63-02JUL10-1/1

Procedimiento de calibración de sensores de hilera

Este procedimiento se lleva a cabo cuando se instala el sistema o después de haberlo reparado. Los sensores deberán estar instalados y colocados contra sus topes de posición de reposo.

Preparación para la calibración: Verificar que los sensores de hilera estén correctamente instalados con sus láminas (H) bajo tensión de resorte en posición de reposo.

IMPORTANTE: Comprobar que no se acumulen materiales en las zonas de los sensores de hilera que pudieran impedir que las dos láminas (H) se encuentren en su posición de reposo (ver las flechas).

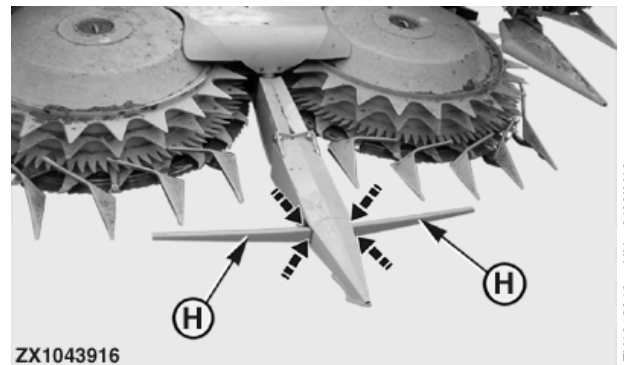
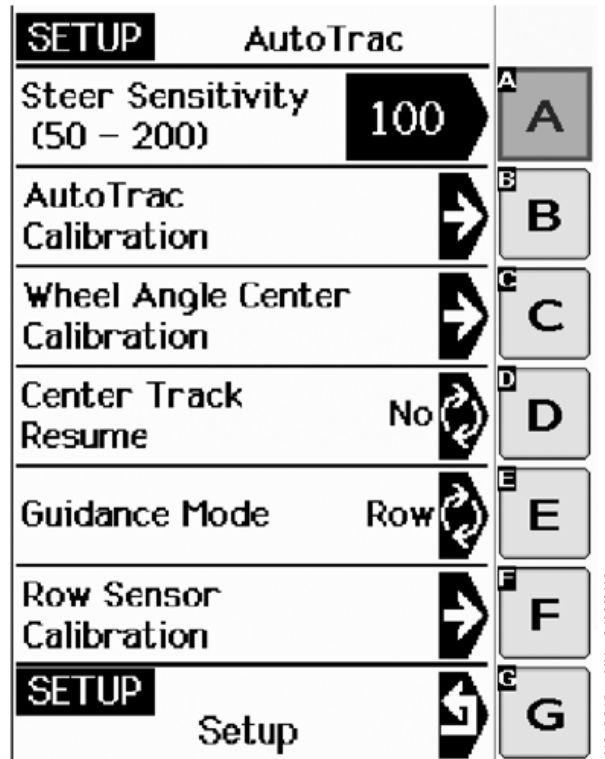
Se debe guardar la limpieza durante la calibración del sensor de hilera, especialmente cerca del sensor, para evitar la calibración indebida (valores incorrectos de calibración).

Elevar la plataforma de corte para asegurar que los sensores de hilera no estén tocando el suelo. La cosechadora de forraje no deberá estar en movimiento.

1. Pulsar el botón SETUP de la pantalla GreenStar original. Pulsar la tecla con letra señalada por AutoTrac.

A—Sensibilidad de dirección (50-200)
B—Calibración de AutoTrac
C—Calibración de centro de ángulo de ruedas
D—Reanudar Centrado de pasada

E—Modo de guiado
F—Calibración de sensores de hilera
G—Regresar
H—Lámina de sensor



Continúa en la pág. siguiente

OUCC002.0002DA6 -63-31MAY10-1/2

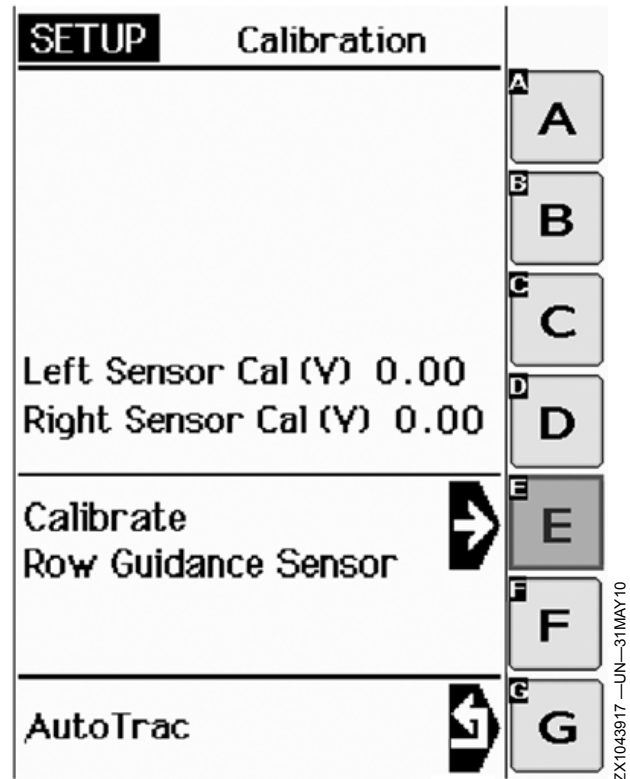
2. Calibrar los voltajes de sensores en reposo.

Pulsar la tecla de calibración de sensores de guiado por hileras (E) para almacenar los voltajes de sensores en reposo en la memoria de la unidad de control de AutoTrac RowSense (SSU).

NOTA: La pantalla GSD ahora visualiza los voltajes de los sensores izquierdo y derecho. El voltaje de los sensores derecho e izquierdo deberá ser aproximadamente 0 V.

3. Fin de la calibración, salir del modo de calibración de sensores de hileras.

A—No se usa	E—Calibrar sensor de guiado por hileras
B—No se usa	F—No se usa
C—Cal sensor izq (V)	G—Regresar
D—Cal sensor der (V)	



OUC002,0002DA6 -63-31MAY10-2/2

Procedimiento de calibración de unidad de control SSU

⚠ ATENCIÓN: Durante la calibración del sistema AutoTrac RowSense™, las ruedas traseras virarán automáticamente. Para evitar las lesiones, verificar que no haya terceros en las cercanías antes de la calibración.

Pisar los pedales de frenos durante todo el procedimiento de calibración.

NOTA: Cuanto más fácil sea virar las ruedas traseras, tanto más precisa será la calibración de la válvula de dirección hidráulica. Por lo tanto, es razonable mantener la carga del eje trasero lo más ligera posible. Esto puede lograrse instalando la plataforma de corte más pesada posible.

Si durante la calibración de válvulas de la dirección (por ejemplo, cuando en el paso 7 las ruedas traseras están virando), una de las ruedas traseras es difícil de virar en un sentido (causado por suelo desigual), esto hace que la dirección responda de modo áspero e impreciso cuando se activa AutoTrac RowSense.

Antes de la calibración, es esencial borrar todos los códigos de falla para diagnóstico de la SSU.

Proceder de la manera siguiente para llevar a cabo la calibración de la unidad de control de AutoTrac RowSense (SSU):

1. Antes de calibrar, comprobar que:
 1. La palanca multifuncional está en punto muerto.
 2. El motor funciona a ralentí.
 3. El interruptor de seguridad en carretera se encuentra en la posición de CAMPO.
 4. El aceite hidráulico se encuentra a más de 20°C (68°F).
 5. Se ha girado el volante de la dirección sucesivamente hasta los topes derecho e izquierdo.
 6. El operador ocupa el asiento.
 7. El botón de AutoTrac RowSense (A) se encuentra en posición conectada.

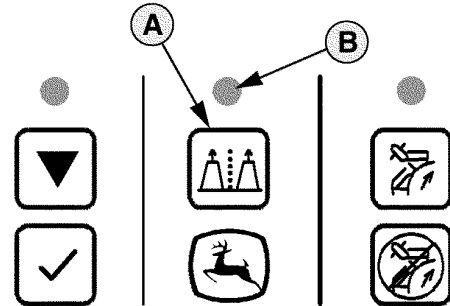
NOTA: La luz indicadora de habilitación de AutoTrac RowSense (B) destella.

En la pantalla GS2, acceder a la pantalla GreenStar original >> SETUP >> AUTOTRAC

2. Pulsar la tecla junto al segmento **Calibración de centro de ángulo de ruedas**.

Girar el volante de la dirección hasta que las ruedas se encuentren en la posición central. Pulsar la tecla junto a **Posición central de ruedas** y luego la tecla **G** para guardar este valor.

NOTA: El único propósito que cumple esta calibración es proporcionar a la unidad de control SSU un



ZX1039663

SETUP AutoTrac		
Steer Sensitivity (50 – 200)	100	A
AutoTrac Calibration	→	B
Wheel Angle Center Calibration	→	C
Center Track Resume	No	D
Guidance Mode	Row	E
Row Sensor Calibration	→	F
SETUP Setup	↩	G

A—Botón de AutoTrac RowSense

B—Luz indicadora de habilitación de AutoTrac RowSense

valor aproximado válido. Cuando la máquina se encuentra en movimiento, se comprueba la posición de las ruedas traseras continuamente y el valor del centro de ángulo de ruedas se actualiza. El sistema funciona de la manera siguiente: Cada 0,2 s, el sensor de GPS determina la posición y velocidad de avance del vehículo. Si por un período determinado varios de estos valores indican el mismo sentido, la unidad de control SSU interpreta esto como que la máquina avanza en línea recta y el sensor del ángulo de ruedas se calibra de modo correspondiente.

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DC2 -63-31MAY10-1/3

3. Pulsar la tecla junto al segmento **Calibración de AutoTrac** y luego pulsar la tecla junto a **Iniciar calibración de sistema** para iniciar la calibración.

4. Cuando el mensaje **Virar a izquierda** aparece en pantalla, girar el volante lentamente a la izquierda hasta el tope.

NOTA: Mientras se gira el volante de la dirección, el indicador de ángulo de dirección deberá aumentar su valor.

5. Tan pronto como el volante de la dirección llega al tope izquierdo, pulsar la tecla **E** junto a **Virar a derecha**.

6. Cuando el mensaje **Virar a derecha** aparece en pantalla, girar el volante lentamente a la derecha hasta el tope.

NOTA: Mientras se gira el volante de la dirección, el indicador de ángulo de dirección deberá disminuir su valor.

7. Tan pronto como el volante de la dirección llega al tope derecho, pulsar la tecla **E** junto a **Virar a derecha**.

OUC002,0002DC2 -63-31MAY10-2/3

⚠ ATENCIÓN: El sistema actúa automáticamente sobre el sistema de dirección de la cosechadora de forraje. Para evitar las lesiones, verificar que no haya terceros en las cercanías antes de la calibración.

8. Cuando el mensaje **Mantenga pulsado botón Reanudar para calibr válvula izq** aparece en la pantalla, mantener pulsado el botón de activación de AutoTrac RowSense (A).

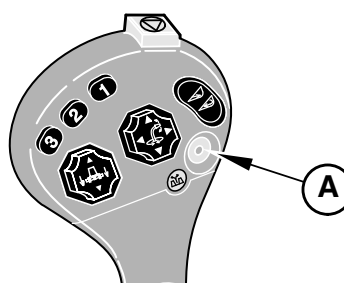
IMPORTANTE: No tocar el volante de la dirección mientras el sistema calibra automáticamente la válvula izquierda.

NOTA: La luz indicadora de habilitación de AutoTrac RowSense (B) ahora se ilumina de modo continuo.

El sistema gira el volante de la dirección hasta su tope izquierdo. Continuar manteniendo pulsado el botón de activación (A) mientras aparece el mensaje **Mantenga pulsado botón Reanudar para calibr válvula der** en la pantalla.

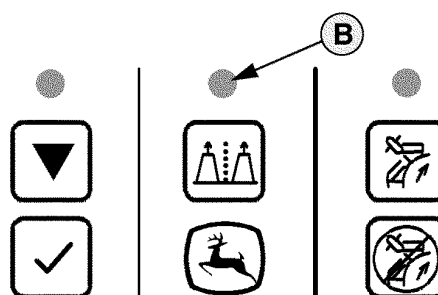
NOTA: Este paso determina la intensidad que se necesita en la señal de PWM para apenas hacer que se muevan las ruedas traseras. Si las ruedas traseras son difíciles de virar por algún motivo, por ejemplo el eje trasero lleva una carga muy pesada o las ruedas traseras están sobre terreno irregular, se determinará por error un valor de calibración muy alto, lo cual causará un funcionamiento áspero. Si la dirección funciona de modo áspero, reducir la respuesta de la dirección únicamente después de haber llevado a cabo este paso de calibración con precisión.

Mantener pulsado el botón de activación (A) hasta que el mensaje **Fin de calibración** aparezca en la pantalla.



ZX1040787

ZX1040787 —UN—25JUL07



ZX1039664

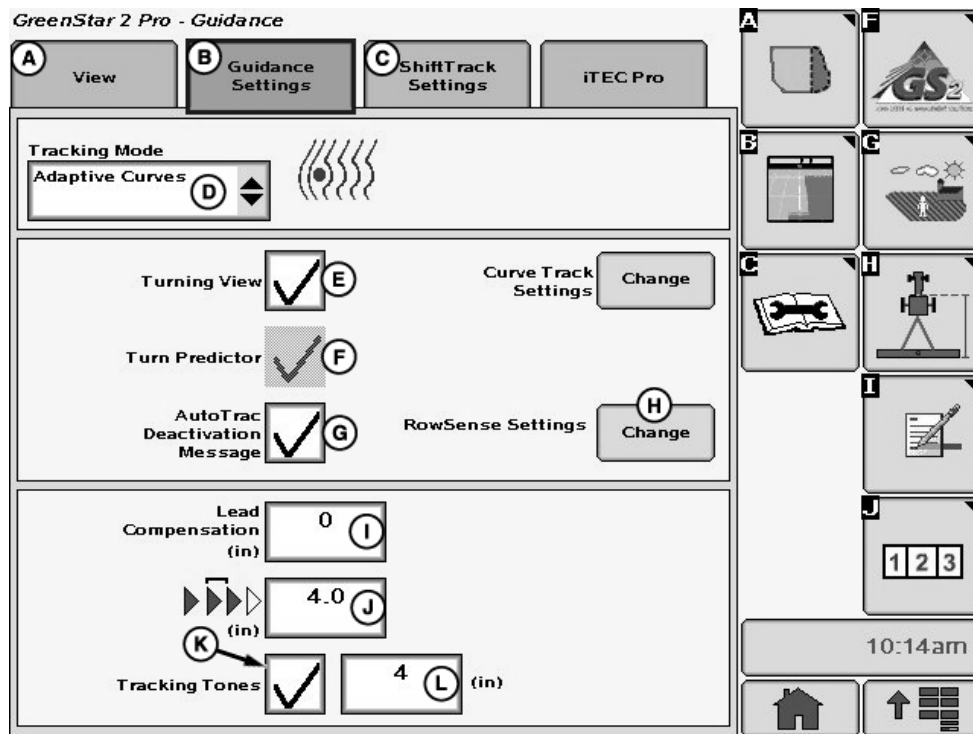
ZX1039664 —UN—03OCT06

9. Soltar el botón de activación (A). Se visualizan en pantalla los valores de **Banda inactiva de válvula izq** y **Banda inactiva de válvula der**. Pulsar la tecla **G** para terminar la calibración.
10. Ajustar la velocidad del motor a ralentí lento y luego pararlo.

OUC002,0002DC2 -63-31MAY10-3/3

Habilitación del sistema

Antes de habilitar el sistema



MENU >> tecla variable GREENSTAR2 PRO >> tecla variable GUIADO >> ficha PARÁMETROS DE GUIADO.

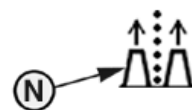
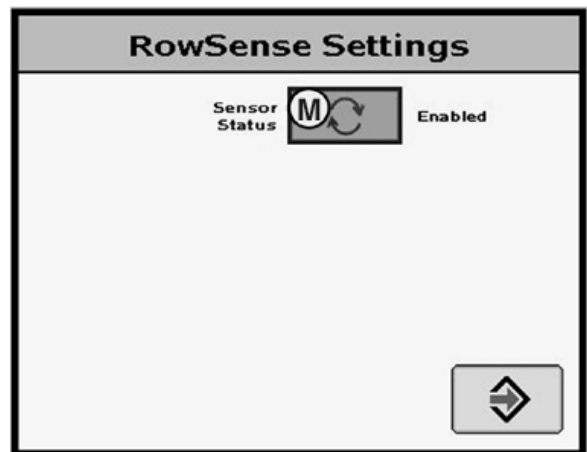
- Seleccionar uno de los patrones de pasada del menú desplegable MODO DE PASADA (D).
 - Curvas adaptables
 - Curvas AB
 - Pasada en círculo
 - y Pasada recta

NOTA: Para seleccionar el modo de pasada correcto, consultar la sección Funcionamiento del sistema.

- Revisar el estado de los sensores de hilera. El botón de cambiar parámetros de RowSense (H) visualiza la vista de configuración con el botón de estado de sensor HABILITADO/INHABILITADO (M).

IMPORTANTE: No cambiar el ESTADO DE SENSOR a INHABILITADO.

Cuando el sensor tiene estado HABILITADO, el icono de AutoTrac RowSense (N) aparece en la página de guiado, bajo la ficha VER.



Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DBE -63-04MAY10-1/2

PC11454 —UN—13NOV08

ZX1043918 —UN—30APR10

- | | |
|--|--|
| A—Ficha Vista | H—Botón de cambiar |
| B—Ficha de Parámetros de guiado | parámetros de RowSense |
| C—Ficha de Parámetros de desplazamiento de pasada | I— Cuadro de entrada de Compensación de avance |
| D—Menú desplegable de Modo de pasada | J— Cuadro de entrada de ShiftTrack |
| E—Casilla de Vista de giro | K—Casilla de Tonos de corrección |
| F—Casilla de Predictor de giro | L—Cuadro de entrada de tonos de rastreo |
| G—Casilla de Mensaje de desactivación del sistema AutoTrac | M—Botón de cambio de estado de sensor |

OUC002,0002DBE -63-04MAY10-2/2

Habilitación del sistema

ATENCIÓN: No usar el sistema AutoTrac RowSense en carreteras. Siempre apagar (inhabilitar) el sistema AutoTrac RowSense antes de entrar a una carretera. No intentar encender (activar) el sistema AutoTrac RowSense mientras se transporta en una carretera.

Cuando se activa el sistema, permanecer alerta y prestar atención al entorno circundante. Tomar control de la dirección cuando sea necesario para evitar peligros en el campo, personas en las inmediaciones, equipos y otros obstáculos. Detener el funcionamiento si condiciones de poca visibilidad perjudican la capacidad de hacer funcionar y dirigir la máquina con seguridad.

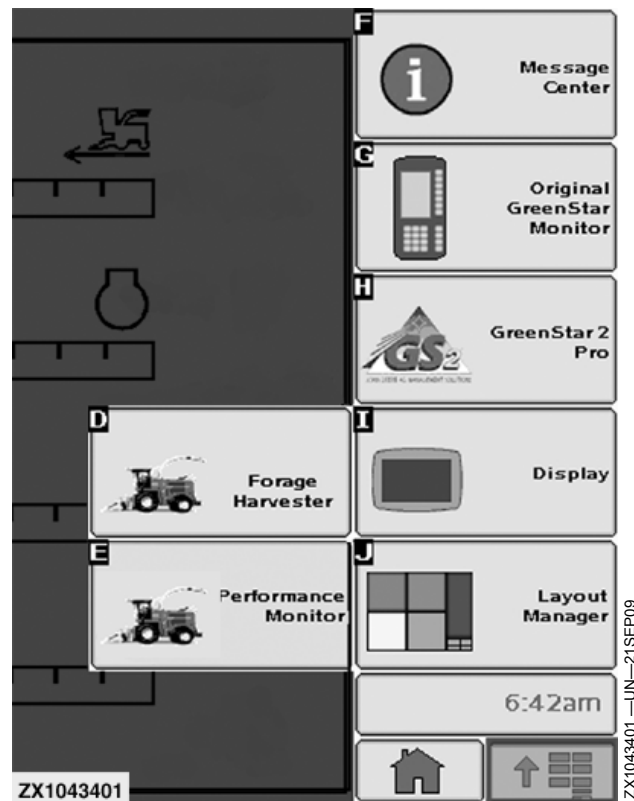
IMPORTANTE: El sistema AutoTrac RowSense ha sido diseñado para auxiliar al operador a efectuar operaciones en campo de modo más eficaz. El operador aún es responsable de guiar la máquina y debe continuar prestando atención al entorno mientras utiliza la máquina. Detener el funcionamiento si las condiciones de poca visibilidad perjudican la capacidad de identificar a personas u obstáculos en la trayectoria de la máquina.

Siempre manejar la máquina desde el asiento de operador. Si se tiene, siempre usar el cinturón de seguridad.

Leer y comprender el manual del operador de la Pantalla GS2—Guiado.

El sistema AutoTrac RowSense puede accederse a través de la interfaz de la vista principal en la pantalla. Pulsar el botón GreenStar 2 Pro para avanzar a las vistas correspondientes de AutoTrac RowSense y consultar la sección Funcionamiento del sistema para ver la configuración y uso correctos del sistema AutoTrac RowSense.

El sistema AutoTrac RowSense tiene tres estados posibles: HABILITADO, ACTIVO e INACTIVO.



Pantalla principal



Botón GreenStar 2 Pro

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DB7 -63-03JUN10-1/4

Habilitación de AutoTrac RowSense

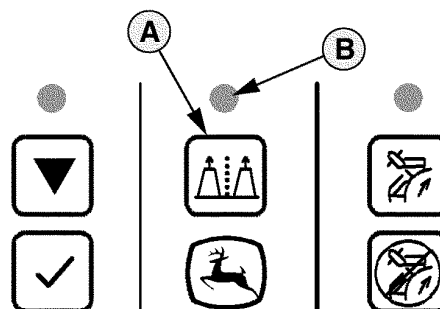
Pulsar el botón Dirección Act./Desact. (C) para conmutar entre habilitar/inhabilitar AutoTrac™. Para más información consultar los manuales del operador Pantalla GS2—Guiado y Pantalla GS2—Aplicaciones básicas.

Para poder habilitar el sistema, es necesario satisfacer las condiciones siguientes:

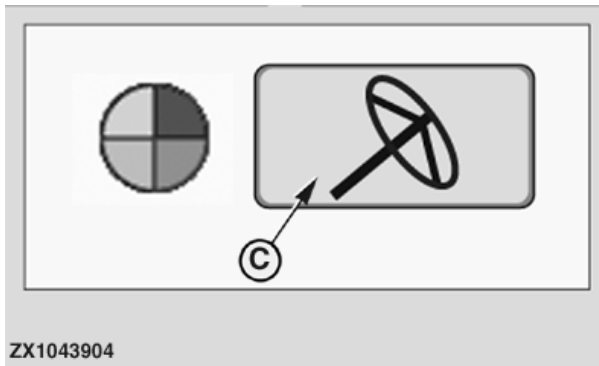
- Se ha detectado la presencia de la unidad de control de AutoTrac RowSense (SSU)
- Se ha configurado la función de pasadas
- La función Pasadas está activa
- La SSU se encuentra en modo normal de funcionamiento
- El TCM ha sido activado
- El embrague principal está activado
- El botón de AutoTrac RowSense (A) se encuentra en posición conectada
- Pulsar el botón Dirección Act./Desact. (C) para conmutar entre habilitar/inhabilitar AutoTrac™.

NOTA: Para más información, consultar el manual del operador Pantalla GS2—Guiado.

Una vez que el sistema está HABILITADO, la luz indicadora de habilitación de AutoTrac RowSense (B) destella.



ZX1039663



ZX1043904

A—Botón de guiado con AutoTrac RowSense
B—Luz indicadora de habilitación de AutoTrac RowSense

C—Botón Dirección Act./Desact.

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DB7 -63-03JUN10-2/4

ZX1039663 —UN—03OCT06

ZX1043904 —UN—31MAY10

Activación de AutoTrac RowSense

Después de haber HABILITADO el sistema, el operador deberá cambiar manualmente el sistema a estado ACTIVO cuando se desea asistencia para la dirección.

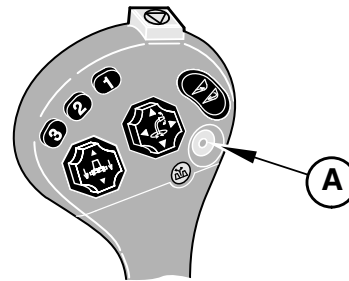
Pulsar el botón de activación de AutoTrac RowSense (A) en la palanca multifuncional para activar AutoTrac RowSense. Esto inicia la dirección asistida bajo el modo de guiado de hileras predeterminado (ver Configuración de entrada de hileras).

IMPORTANTE: Si el modo de guiado predeterminado (guiado de hileras) no es el deseado, consultar Configuración de entrada de hileras—Designación de botón de reanudar, en la sección Configuración y calibración del sistema, para seleccionar otro modo de guiado.

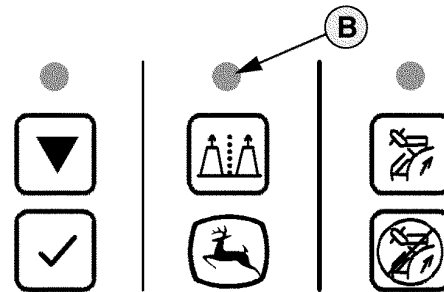
Para activar el sistema, es necesario satisfacer las condiciones siguientes:

- El interruptor de seguridad en carretera está en modo de funcionamiento de campo
- El embrague principal está activado
- La plataforma está engranada
- El botón de activación de AutoTrac RowSense debe estar en posición conectada
- La velocidad de avance del vehículo es mayor que 0,5 km/h (0.3 mph) o la velocidad de retroceso es menor que 10 km/h (6.0 mph).
- La velocidad de avance del vehículo es menor que 22 km/h (13.2 mph).
- El rumbo del vehículo está dentro de 80° de la pasada deseada si la velocidad es menor que 10 km/h (6.0 mph)
- El rumbo del vehículo está dentro de 45° de la pasada deseada si la velocidad es mayor que 10 km/h (6.0 mph)
- El error de rumbo está dentro del 40% del espacio entre pasadas
- Operador en el asiento
- TCM activado

⚠ ATENCIÓN: Siempre apagar (inhabilitar) el sistema AutoTrac RowSense antes de entrar a una carretera. No intentar encender (activar)



ZX1040787



ZX1039664

A—Botón de activación de AutoTrac RowSense

B—Luz indicadora de habilitación de AutoTrac RowSense

el sistema AutoTrac RowSense mientras se transporta en una carretera.

Una vez que el sistema está ACTIVADO, la luz indicadora de habilitación de AutoTrac RowSense (B) se ilumina de modo continuo.

NOTA: En el estado ACTIVADO, si la unidad de control detecta alguna avería, la luz indicadora de habilitación de AutoTrac RowSense (B) destella dos veces.

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,0002DB7 -63-03JUN10-3/4

ZX1040787 —UN—25JUL07

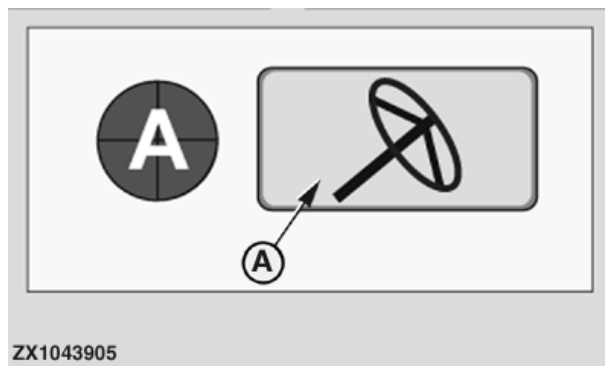
ZX1039664 —UN—03OCT06

Inhabilitación de AutoTrac RowSense

⚠ ATENCIÓN: Siempre apagar (inhabilitar) el sistema AutoTrac RowSense antes de entrar a una carretera. Para inhabilitar AutoTrac, desde la ficha VISTA DE GUIADO pulsar el botón Dirección Act./Desact. (A) hasta que se visualice DIR. DESACTIV.

El sistema AutoTrac RowSense puede DESACTIVARSE con los métodos siguientes:

- Pulsar el botón Dirección Act./Desact. (A) para conmutar entre habilitar/inhabilitar AutoTrac™.
- Girar el volante de la dirección más de 30 grados.
- Desactivar el embrague principal.
- Cambiar el conmutador de campo/carretera al modo de carretera.
- Reducir la velocidad de avance a menos de 0,5 km/h (0.3 mph) por más de 30 segundos.
- Acelerar la velocidad de avance del vehículo a más de 15 km/h (9.3 mph).
- Conducir en retroceso.



A—Botón Dirección Act./Desact.

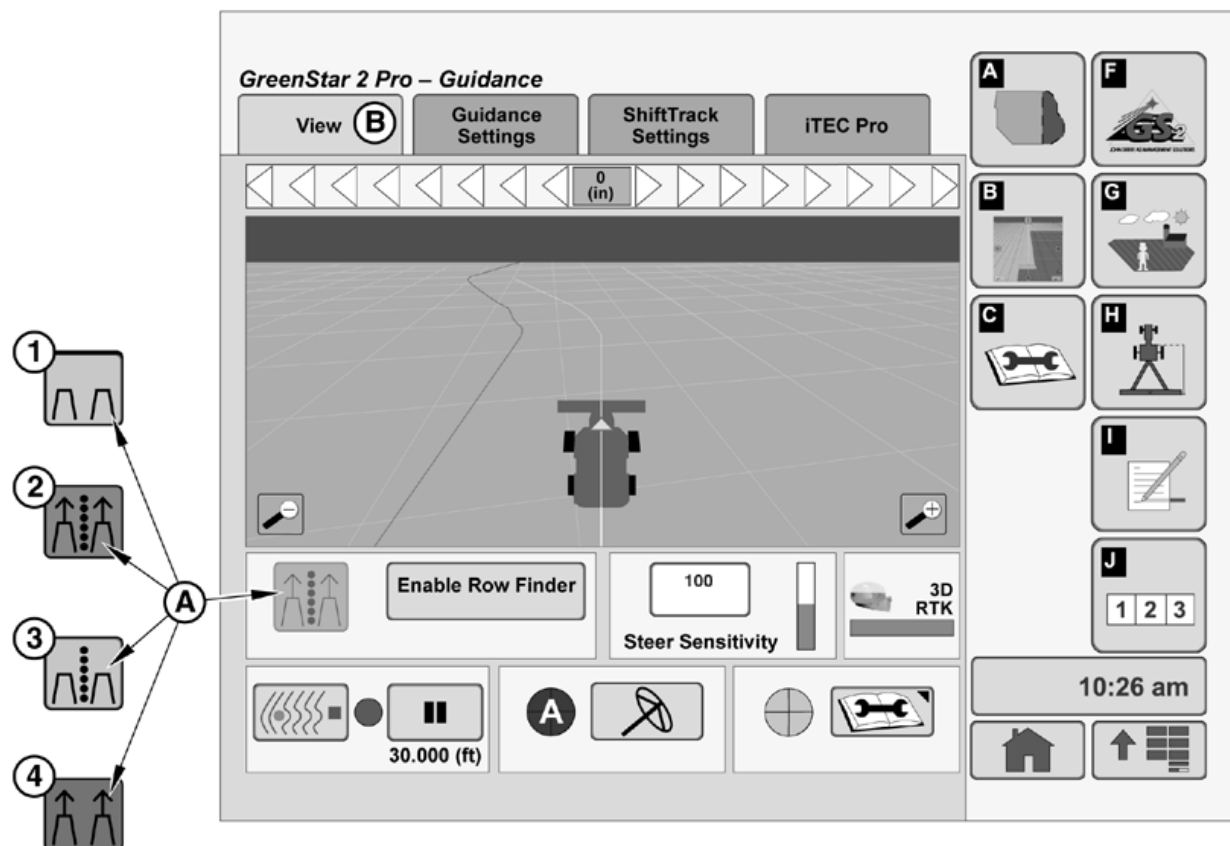
- El operador desocupa su asiento por más de siete segundos.
- Se cambia el número de pasada.

OUCC002,0002DB7 -63-03JUN10-4/4

ZX1043905 —UN—30APR10

Uso del sistema

Pantallas e indicadores



ZX1043909

A—Ficha Vista de guiado

B—Icono de estado de guiado

Cuando se usa AutoTrac RowSense, un icono (A) aparece en el mapa, bajo la ficha de VISTA DE GUIADO (B), que indica que los sensores de hilera están disponibles (cuando el botón de ESTADO DE SENSORES se ha conmutado a posición de habilitar). Cada icono (1, 2, 3 y 4) indica lo que está sucediendo en ese instante en la cosechadora de forraje.

El icono de estado de guiado (A) cambia de blanco a una forma animada en color (verde) cuando los sensores de hilera controlan el vehículo, de la manera siguiente:

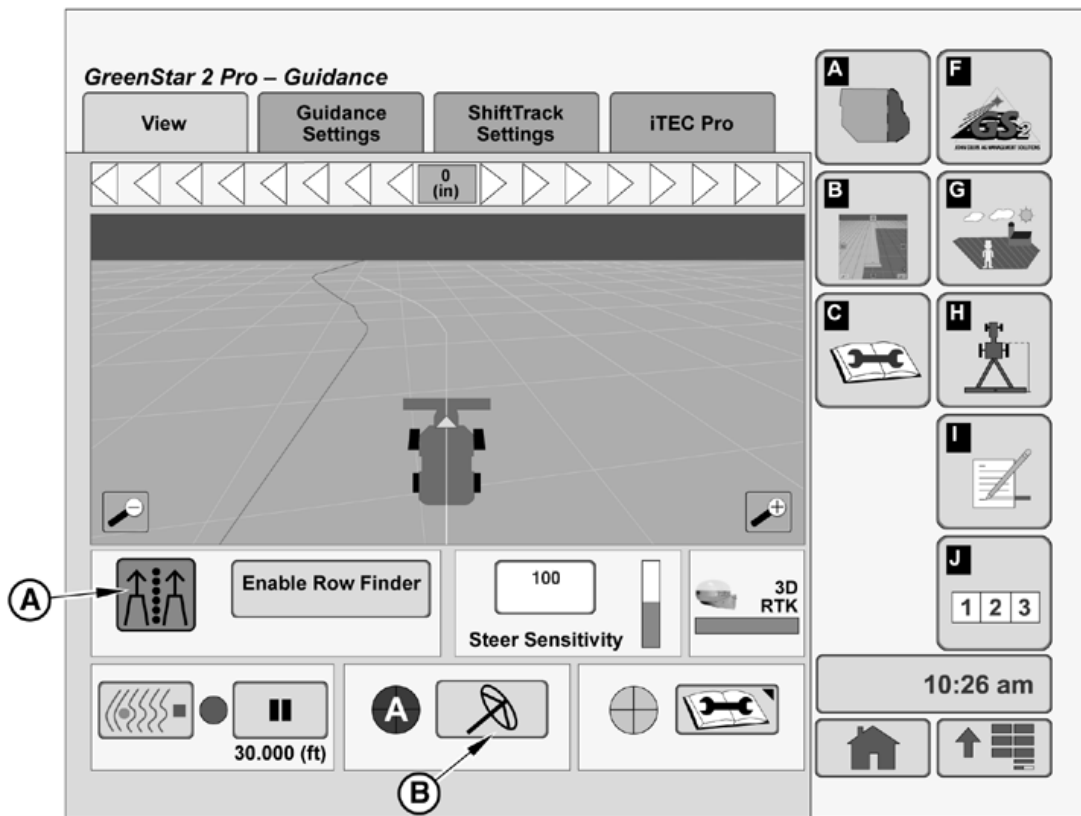
1. **Sistema instalado** (fondo gris)
2. **Sistema activo**, funcionando con sensores de hilera y GPS (fondo verde)
3. **Pérdida de GPS**, funciona únicamente con datos de sensores de hilera (fondo amarillo)
4. **Pérdida de señal de sensores de hilera**, funcionando con datos de GPS solamente (fondo anaranjado)

NOTA: La precisión de guiado disminuye cuando el icono denota los estados 3 y 4.

OUCC002,0002DA9 -63-04MAY10-1/1

ZX1043909 —UN—30APR10

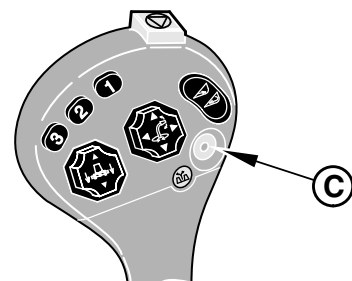
Activación de sensores de hilera



ZX1043910

Los sensores de hilera guían la cosechadora de forraje siempre que sean capaces de determinar la posición de una hilera. El operador sabe cuándo los sensores de hilera guían a la cosechadora de forraje porque el icono de AutoTrac RowSense (A) cambia a verde y denota el movimiento.

Una vez que se ha fijado la trayectoria inicial (una línea AB o una pasada curva inicial que se graba) y se ha pulsado el botón Dirección Act./Desact. (B) para activar AutoTrac, entonces se puede pulsar el botón de reanudar (C) cuando la cosechadora de forraje se encuentra dentro de la mitad de la separación de hileras y a un ángulo admisible respecto a éstas. Los sensores de hilera guían a la cosechadora de forraje tan pronto como haya actividad en los sensores de hilera.



ZX1043911

A—Icono
B—Botón Dirección
Act./Desact.

C—Botón de reanudar

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DAA -63-04MAY10-1/2

Para hacer un viraje de cabecero: Los virajes de cabecero se llevan a cabo de la misma manera que con AutoTrac basado en GPS. El operador alinea la máquina con la trayectoria que desea seguir. Al pulsar el botón de reanudar (C), AutoTrac conduce la máquina a la trayectoria de guiado. Los sensores entonces detectan

la posición de la hilera y la siguen. Las funciones de extensión de líneas de curvas adaptables, pasada en círculo y curvas AB pueden emplearse para extender una proyección de la trayectoria adyacente hacia los cabeceros.

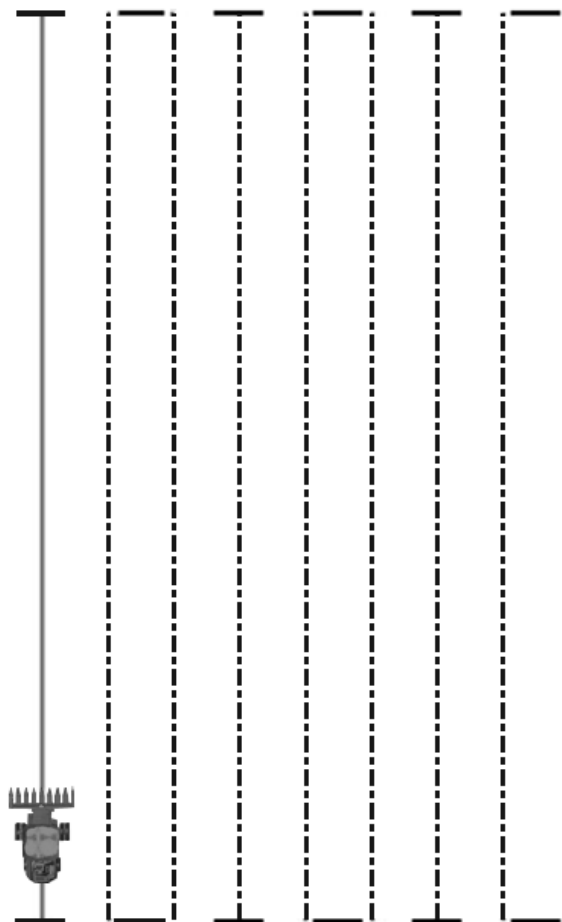
OUC002,0002DAA -63-04MAY10-2/2

Pasada recta

El modo de pasada recta debe emplearse cuando las hileras son rectas y no varían por más de aproximadamente 1 m (3-1/4 ft). El modo de pasadas rectas proyecta todas las pasadas sobre la base de la primera trayectoria.

Si un campo es relativamente recto y su rumbo no cambia, se recomienda usar el modo de pasadas rectas ya que éste permite entrar a hileras adyacentes. El rendimiento con entrada de hileras se mejora cuando se siembra el campo usando AutoTrac. El rendimiento también se mejora durante los períodos de interrupción de una hilera por vías acuáticas.

Cuando está en modo de pasadas rectas, la línea de GPS se centra automáticamente. Esto asegura que la trayectoria de GPS queda alineada debidamente con las hileras de maíz. **Esta función no se encuentra disponible para curvas adaptables.**



PC10390—UN—07JAN08

Pasada recta

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DAD -63-30APR10-1/4

MENU >> tecla programable GREENSTAR2 PRO >> tecla programable GUIADO >> ficha de PARÁMETROS DE GUIADO

Seleccionar PASADA RECTA del menú de MODO DE PASADA. Seleccionar la ficha VISTA.

NOTA: Colocar la grabación en pausa cuando no se está cosechando.

Antes de arrancar

1. Asegurar que haya señal de SF1, SF2 ó RTK presente observando el icono de receptor en la página Vista.
2. Verificar que la separación entre pasadas es la correcta. Si la separación entre pasadas no es la correcta, cambiarla en la ficha GUIADO.

PC8663 —UN—05AUG05



Botón MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Tecla programable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Tecla programable GUIADO

OUC002,0002DAD -63-30APR10-2/4

Seleccionar AJUSTAR PASADA 0.

1. Seleccionar el nombre de una pasada del menú desplegable PASADA ACTUAL 0. Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón NUEVO.
2. Seleccionar el método de pasada (A + B) en el menú desplegable de MÉTODO.
3. Conducir hasta el punto de partida de la pasada y pulsar el botón ESTABLECER A.
4. Conducir hasta el final de la pasada y pulsar el botón ESTABLECER B.

Se crea una línea que atraviesa el campo.

A—Menú desplegable de Pasada actual 0
B—Menú desplegable de Método
C—Botón de nuevo
D—Botón de eliminar

E—Botón de espacio entre pasadas
F—Botón de Ajustar A
G—Botón de Ajustar B

Ajustar pasada 0

Continúa en la pág. siguiente

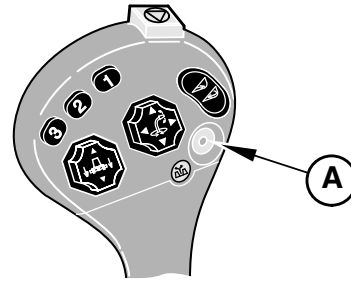
OUC002,0002DAD -63-30APR10-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

5. Pulsar el botón de reanudar (A) para activar AutoTrac RowSense.

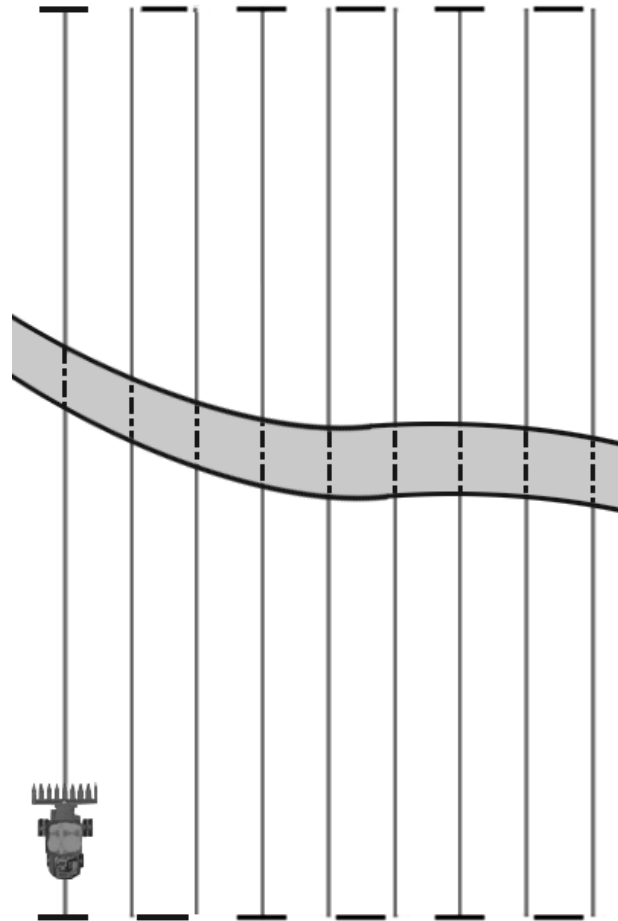
Interrupción de hilera — No hay hilera de maíz en la vía acuática. Puesto que los modos de Pasada recta y Curvas AB centran cada pasada, existe una mayor posibilidad de hallar la hilera correcta del otro lado de la vía acuática.

NOTA: Si se pierden las señales tanto de GPS como de datos de los sensores de hilera, el sistema no se engrana hasta que se restablezca la señal de GPS o se recupere la señal de sensores de hilera. Si sólo se recupera la señal de sensores de hilera (no hay señal de GPS disponible) entonces sólo se activa el modo de guiado de hilera.



ZX1040787

A—Botón de reanudar



Vía acuática

OUCC002,0002DAD -63-30APR10-4/4

ZX1040787 —UN—25JUL07

PC10391 —UN—08JAN08

Curvas adaptables



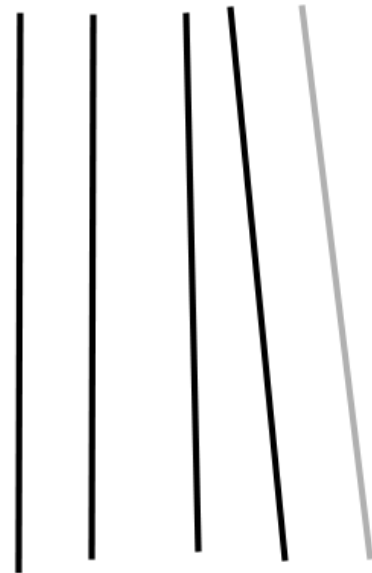
PC10399 —UN—04FEB08

La trayectoria cambia mientras se avanza por el campo

Las curvas adaptables pueden utilizarse en todos los campos, pero se recomienda su uso cuando la trayectoria cambia mientras se atraviesa el campo, si el rumbo cambia de modo significativo, o si la curva tiene forma de U. Las curvas adaptables tienen una función añadida que permite la selección de la función de buscador de hilera con pulsar un botón (ver la sección Buscador de hilera). Los sensores de hilera pueden usarse para guiar a la cosechadora de forraje cuando están engranados con una hilera. La grabación de pasadas curvas debe estar activada. Esto sirve para definir la primera pasada y permite efectuar extensiones en línea recta.

Las curvas adaptables sólo se proyectan hacia una pasada adyacente, pero ofrecen la ventaja de admitir curvas de formas diferentes, y los errores de separación entre hileras calculada no se acumulan conforme se avanza por el campo.

Si hay varias cosechadoras de forraje trabajando en el campo, la función de curvas adaptables no admite que se saltee una pasada. En esta situación, la función de curvas adaptables sirve solamente si el espaciado entre pasadas de las otras cosechadoras de forraje se suma al espaciado propio de la máquina. Por ejemplo, si una unidad cosechadora de 12 hileras sigue a una unidad cosechadora de 8 hileras en hileras separadas 30 in. entre sí, y ambas cosechan simultáneamente en el mismo campo, cada una requerirá un espaciado de pasadas de 20 hileras (50 ft).



PC10400 —UN—04FEB08

El rumbo cambia a través del campo



PC11000 —UN—04FEB08

Las curvas tienen forma de "U"

Se recomienda usar las curvas adaptables cuando la trayectoria cambia frecuentemente a través del campo. La función de curvas adaptables sólo proyecta la pasada a la pasada adyacente.

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DAE -63-31MAY10-1/3

MENU >> tecla programable GREENSTAR2 PRO >> tecla programable GUIADO >> ficha de PARÁMETROS DE GUIADO

Seleccionar CURVAS ADAPTABLES del menú de MODO DE PASADA. Seleccionar la ficha VISTA.

Antes de arrancar

1. Asegurar que haya señal de SF1, SF2 ó RTK presente observando el icono de receptor en la página Vista.
2. Verificar que la separación entre pasadas es la correcta. Si la separación entre pasadas no es la correcta, cambiarla en la ficha GUIADO.

1. Pulsar el botón de registro para empezar a registrar.
2. Conducir por la trayectoria deseada en el campo. Después de haber conducido por la primera trayectoria, se crea una proyección de la pasada siguiente solamente.
3. Pulsar el botón de reanudar (A) para activar AutoTrac RowSense.

En modo AutoTrac, la grabación se desactiva cuando el conductor mueve el volante. En modo de documentación, la grabación se desactiva cuando se eleva la plataforma de corte.

Modo AutoTrac— Para mejorar la entrada a hileras en la pasada adyacente solamente, vincular la grabación adaptable con AutoTrac. Esto es recomendable únicamente si el campo es relativamente derecho, carece de curvas extremas y AutoTrac se desactiva con poca frecuencia (debido a control manual de la dirección o a la pérdida de señales de GPS).

Modo de documentación— Vincular las curvas adaptables a la documentación. Esto permite al operador tomar control del volante de la dirección durante el funcionamiento y continuar grabando la trayectoria de avance. Habrá extensiones de la línea disponibles para la pasada siguiente, pero no serán muy útiles para entrar en la hilera puesto que habrá un retardo en la elevación de la plataforma de corte en los extremos de las hileras. El rendimiento será marginalmente admisible en los períodos de interrupción de hilera.

Registro manual— El operador puede vincular el registro adaptable con el registro manual. Este modo no admite extensiones de líneas a menos que el operador mantenga pulsado el botón de parar continuamente en la hilera de extremo. Si el operador olvida desactivar el registro, puede causar problemas tales como la proyección incorrecta de la curvatura. Ejemplo: Si el operador se sale de la hilera pero olvida pulsar el botón de pausa,

PC8663 —UN—05AUG05



Botón MENU

PC8661 —UN—02NOV05

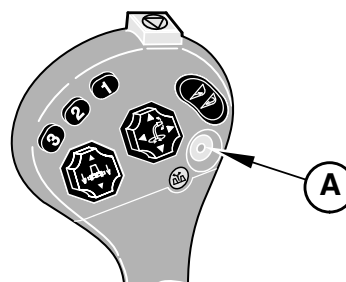


Tecla programable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Tecla programable GUIADO



ZX1040787

A—Botón de reanudar

esta trayectoria queda registrada. Cuando el operador conduzca por la pasada adyacente, la cosechadora de forraje se saldrá de la hilera levemente puesto que la línea proyectada es imprecisa.

Campo abierto— Permite al operador empezar la primera línea en el campo sin haber definido una pasada, pero sólo puede usarse en el modo de guiado de hileras (se visualiza un icono de estado amarillo en la ficha Vista—Ver la sección Pantalla e indicadores).

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,0002DAE -63-31MAY10-2/3

ZX1040787 —UN—25JUL07

Curve Track Settings

Curve Track Recording

End of Path Transition **Straight Line Projection**

Implement In-Ground Turn Radius (ft) ☒ **30.0**

Clear Curve Track Data **Clear Data**

Smooth Tight Turns ☒

Repeat Mode ☒

Pulsar: Botón Menú >> botón GS2 Pro >> tecla programable de Guiado >> ficha de Parámetros de guiado >> botón de Valores de pasada curva >> menú desplegable de Registro de pasada curva

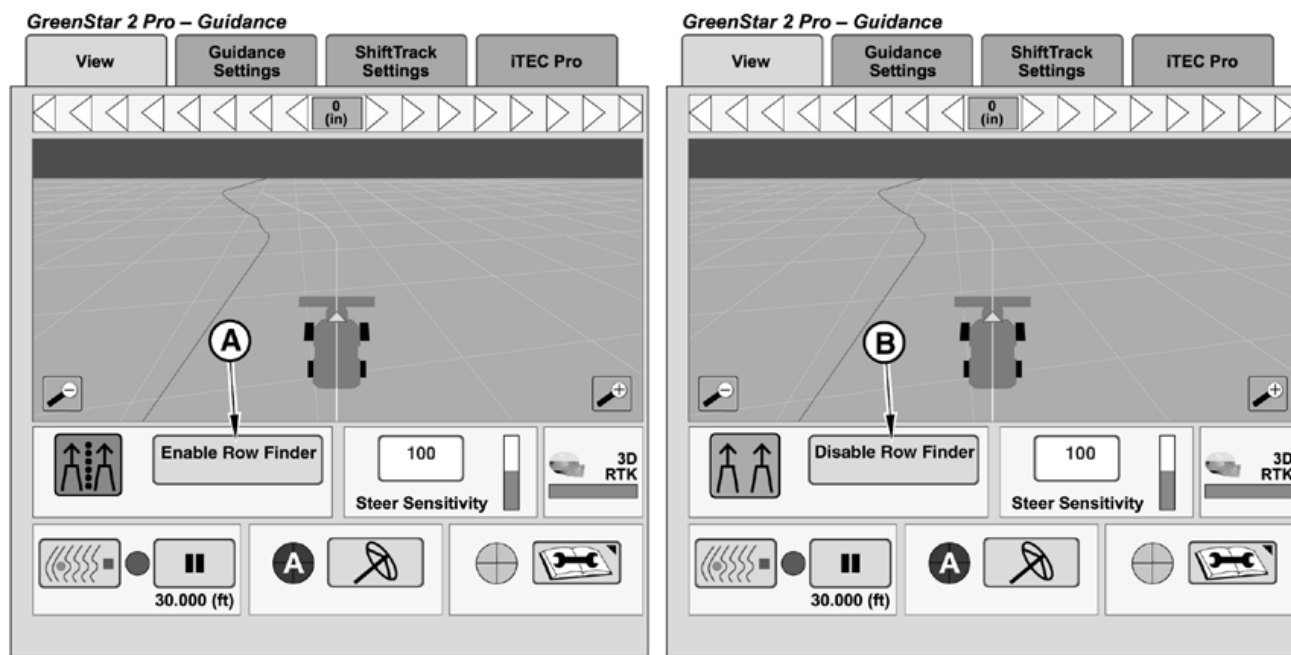
- AutoTrac
- Documentación
- Manual
- Campo abierto

Los modos de curvas adaptables que se indican se pueden cambiar en la vista previamente ilustrada a través del menú desplegable y la selección del modo deseado.

PC10043E—UN—24MAR08

OUC002,0002DAE -63-31MAY10-3/3

Buscador de hilera



ZX1043912

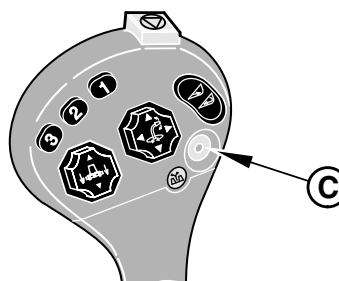
La función de buscador de hilera puede usarse cuando se trabaja con curvas adaptables y para hallar una hilera que se encuentra a una o dos pasadas de distancia. Cuando se aproxima al cabecero en modo de curvas adaptables, seleccionar el botón de activar buscador de hilera (A). Esto registra la posición y rumbo del vehículo.

NOTA: La posición y rumbo que se registren se desechan si AutoTrac no se desengrana menos de 3 minutos después de haber seleccionado el botón de activar buscador de hilera.

Al final de la hilera, asegurarse de desactivar el registro. La pantalla proyecta hileras paralelas.

Conducir en el cabecero hacia la hilera deseada. Entrar en la hilera y pulsar el botón de inhabilitar buscador de hilera (B). Esto revierte el sistema al modo de curvas adaptables.

Antes de empezar a cosechar, asegurar que la grabación esté activada. **Pulsar el botón de reanudar (C).**



ZX1043911

A—Botón de habilitar Buscador de hilera
B—Botón de inhabilitar Buscador de hilera

C—Botón de reanudar

AutoTrac RowSense guiará a la cosechadora de forraje por la hilera y se graba una nueva primera trayectoria.

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DB0 -63-31MAY10-1/2

ZX1043912 —UN—30APR10

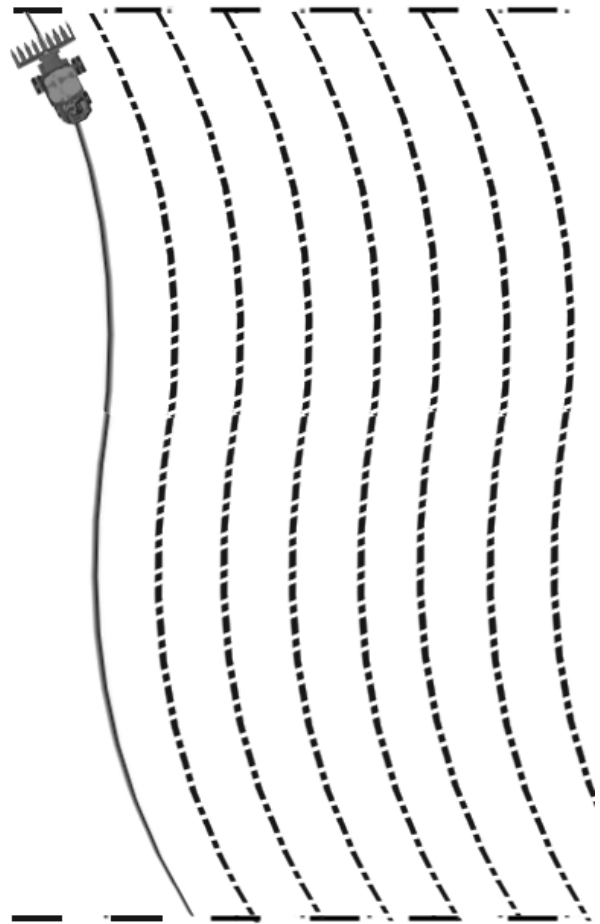
ZX1043911 —UN—30APR10

Curvas AB

El uso de curvas AB es recomendable cuando hay una trayectoria curva continua a través del campo. Esto permite que la máquina entre a las hileras en pasadas adyacentes. El rendimiento mejora si el campo se siembra con AutoTrac. El modo de curvas AB también ofrecen un rendimiento mejorado en períodos de interrupción de hileras.

Las curvas AB ofrecen la ventaja de proyectar una pasada curva a través del campo siguiendo trayectorias paralelas, en las cuales la forma de la curva permanece igual en cada pasada.

Cuando está en modo de curvas AB, la curva de GPS se centra automáticamente. Esto asegura que la trayectoria de GPS queda alineada debidamente con las hileras de maíz. **Esta función no se encuentra disponible para curvas adaptables.**



PC10393 —UN—08JAN08

El modo de curvas AB proyecta todas las pasadas sobre la base de la primera trayectoria

Continúa en la pág. siguiente

OUCC002,0002DB1 -63-23MAR10-1/4

MENU >> tecla programable GREENSTAR2 PRO >> tecla programable GUIADO >> ficha de PARÁMETROS DE GUIADO

NOTA: Colocar la grabación en pausa cuando no se está cosechando.

1. Seleccionar CURVAS AB del menú de MODO DE PASADA. Seleccionar la ficha VISTA.
2. Asegurar que haya señal de SF1, SF2 ó RTK presente observando el icono de receptor en la página de VISTA.
3. Seleccionar el botón de CURVAS AB.
4. Verificar que la separación entre pasadas es la correcta. Si la separación entre pasadas no es la correcta, cambiarla en la ficha GUIADO.

PC8663 —UN—05AUG05



Botón MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Tecla programable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07

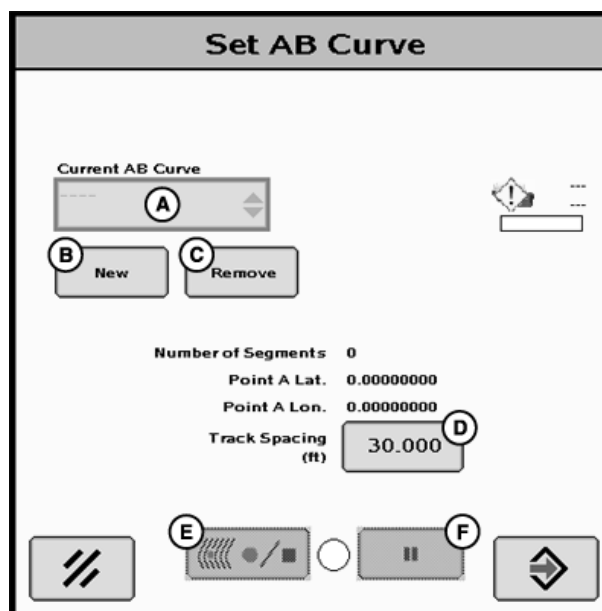


Tecla programable GUIADO

OUC002,0002DB1 -63-23MAR10-2/4

5. Seleccionar el nombre de la curva AB del cuadro desplegable de CURVA AB ACTUAL. Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón NUEVO.
6. Seleccionar el botón de registro (E) al principio de la primera pasada.
7. Seleccionar el botón de aceptar al final de la primera pasada. Las curvas se proyectan a través del campo.

A—Menú desplegable de Curva AB actual
 B—Botón de nuevo
 C—Botón de eliminar
 D—Botón de espacio entre pasadas
 E—Botón de Iniciar/Parar registro
 F—Botón de pausa



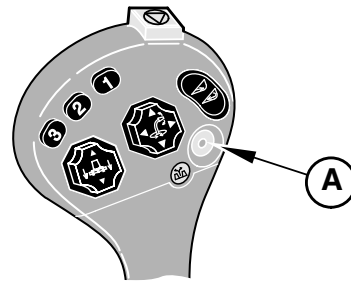
PC10709 —UN—26OCT07

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DB1 -63-23MAR10-3/4

8. Pulsar el botón de reanudar (A) para activar AutoTrac RowSense.

A—Botón de reanudar



ZX1040787

ZX1040787 —UN—25JUL07

OUCC002,0002DB1 -63-23MAR10-4/4

Pasada en círculo

Se recomienda usar el modo de pasadas en círculo cuando la cosecha se ha sembrado en un campo regado por pivote central.

Si las hileras que se cosecharán son circulares, usar el modo de pasadas en círculo. Esto permite que los valores de curvatura por GPS se apliquen a los sensores de hilera.

MENU >> tecla programable GREENSTAR2 PRO >> tecla programable GUIADO >> ficha de PARÁMETROS DE GUIADO

1. Seleccionar PASADA EN CIRCULO del menú de MODO DE PASADA. Seleccionar la ficha VISTA.
2. Asegurar que haya señal de SF1, SF2 ó RTK presente observando el icono de receptor en la página de VISTA.
3. Seleccionar el botón ESTABL. CÍRCULO.
4. Verificar que la separación entre pasadas es la correcta. Si la separación entre pasadas no es la correcta, cambiarla en la ficha GUIADO.



PC8663 —UN—05AUG05



Botón MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Tecla programable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Tecla programable GUIADO

Continúa en la pág. siguiente

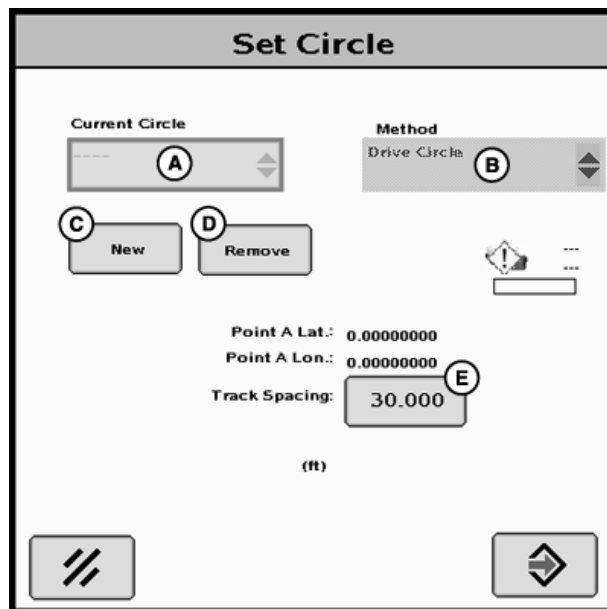
OUCC002,0002DB2 -63-23MAR10-1/3

PC10853 —UN—31JAN08

5. Seleccionar el nombre de una pasada del menú desplegable CÍRCULO ACTUAL. Si no existe ningún nombre, crear un nombre nuevo pulsando el botón NUEVO.
6. Seleccionar el método de conducción en el menú MÉTODO.
7. Pulsar el botón de registro mientras se conduce la primera pasada.
8. Pulsar el botón de Aceptar después de conducir la primera pasada en círculo. Se proyecta un círculo en el campo.

A—Menú desplegable de
Círculo actual
B—Menú desplegable de
Método
C—Botón de nuevo

D—Botón de eliminar
E—Botón de espacio entre
pasadas

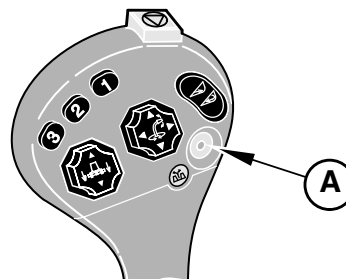


PC10710—UN—25OCT07

OUC002,0002DB2 -63-23MAR10-3/3

9. Pulsar el botón de reanudar (A) para activar AutoTrac RowSense.

A—Botón de reanudar



ZX1040787

ZX1040787—UN—25JUL07

OUC002,0002DB2 -63-23MAR10-3/3

Ajuste de compensaciones de guiado de hileras (perilla de control de guiado de hileras)

Utilizar el potenciómetro (A) para devolver la máquina a la pasada si ésta se desvía (ajuste de pasada).

El potenciómetro (A) permite al sistema de guiado de hileras desplazar la máquina lateralmente dentro de una misma hilera de cultivo. Esta compensación permite cosechar hileras intermedias y compensa la desviación lateral que ocurre cuando se usa la máquina sobre una pendiente. Girar el potenciómetro (A) a la izquierda o la derecha.



A—Potenciómetro

ZX1037983—UN—29SEP05

OUC002,0002DC1 -63-29APR10-1/1

Diagnóstico

Vistas de diagnóstico

GreenStar - Diagnostic Readings

Read the latest Operator Manual prior to operation. To obtain a copy, see your dealer or visit www.StellarSupport.com.

(A) View

(B) Row Sensors Available: Yes

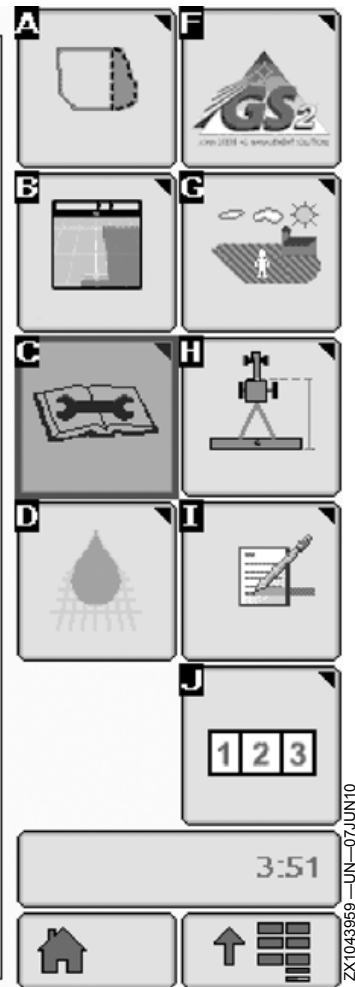
(C) RowSense Activation Available: SF2

(D) AutoTrac License: SF2

(E) Row Offset: 100 (mm)

(F) Primary Steering Source: Row Sensors

(G) Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)



A—Vista
B—Sensores de hilera
disponibles

C—Activación de RowSense
disponible
D—Licencia de AutoTrac

E—Compensación de hilera
F—Fuente de dirección primaria

G—Tiempo restante de modo
muerto de sensor

NOTA: Se dan posibles respuestas de diagnóstico con explicaciones breves.

Seleccionar **RowSense** en la lista desplegable Vista (A).

B-Sensores de hilera disponibles:

- Sí
- No

C-Activación de RowSense disponible:

- Sí (si se tiene disponible la activación de guiado por hileras SF1)
- Sí (si se tiene disponible la activación de guiado por hileras SF2)
- No (si no hay activación de guiado por hileras disponible)

D-Licencia de AutoTrac:

- Sí (SF1)
- Sí (SF2)
- No

E-Compensación de hilera:

- Valor de compensación de hileras actual; distancia medida en (in.) o (mm).

F-Fuente de dirección primaria:

- Ninguna
- GPS
- Sensores de hilera

G-Tiempo restante de modo muerto de sensor:

- Reloj de cuenta regresiva cuando se pierde la señal de GPS, expresado en segundos.

OUC002,0002DB3 -63-07JUN10-1/1

Direcciones de SSU — Unidad de control de AutoTrac RowSense

La tabla siguiente lista las direcciones de la unidad de control AutoTrac RowSense. Para acceder a todas las direcciones de diagnóstico, utilizar la pantalla GS2 (Info - AutoTrac - menú Diagnóstico).

IMPORTANTE: No utilizar las direcciones 28 ni 120 para calibrar el sensor de hilera ni la unidad de control SSU. En lugar de ello, consultar la sección Configuración y calibración del sistema.

SSU — Unidad de control para AutoTrac RowSense		
Direcciones		
Número	Tipo	Descripción
001	Estándar	Códigos de falla para diagnóstico (leer o borrar los códigos almacenados en memoria)
002	Estándar	Modo "bip" del sistema
003	Estándar	Voltaje de sistema Se visualiza en voltios
004	Pantalla	Voltaje de alimentación de sensores Vref 4 Se visualiza en voltios
005	Pantalla	Voltaje SID 1 Se visualiza en voltios
006	Pantalla	Voltaje SID 2 Se visualiza en voltios
007	Pantalla	Cuentas SID 1
008	Pantalla	Cuentas SID 2
009	Pantalla	Voltaje de sensor de ángulo de dirección primario Se visualiza en voltios
010	Pantalla	Voltaje de sensor de ángulo de dirección secundario Se visualiza en voltios
011	Pantalla	Voltaje de compensación del sensor del ángulo de dirección Se visualiza en voltios
014	Pantalla	Valor de tope izquierdo de WAS Se visualiza en voltios
015	Pantalla	Valor de tope derecho de WAS Se visualiza en voltios
017	Pantalla	Sentido del vehículo
018	Pantalla	Velocidad de ruedas Se visualiza en km/h
024	Pantalla	Temperatura de aceite hidráulico Se visualiza en °C
028	Calibración interactiva	Calibración de AutoTrac
029	Pantalla	Indicación de banda inactiva de válvula
030	Entrada analógica	Modo de control de válvula manual Se visualiza como cuenta
033	Pantalla	Corriente de SID 1 Se visualiza en mA
034	Pantalla	Corriente de SID 2 Se visualiza en mA
037	Entrada analógica	Ganancia de agresividad de AutoTrac
040	Pantalla	Línea de falla de válvula Se visualiza en voltios
050	Pantalla	Configuración del vehículo
056	Pantalla	Horas de AutoTrac
059	Pantalla	Estado de alimentación de válvula
060	Pantalla	Código de salida de AutoTrac
061	Pantalla	Interruptor de dirección - Botón de reanudar - Estado de AutoTrac
062	Pantalla	Pasada paralela - KeyCard presente - Estado de TCM
063	Pantalla	Interruptor de asiento - Número de pasada - Frecuencia
064	Pantalla	Estado del interruptor de SPFH

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DC9 -63-18MAY10-1/3

SSU — Unidad de control para AutoTrac RowSense		
Direcciones		
Número	Tipo	Descripción
065	Pantalla	Error lateral Se visualiza en m
067	Pantalla	Error de rumbo Se visualiza en °
069	Pantalla	Comando de AutoTrac Se visualiza en %
071	Calibración interactiva	Integrador de error de desviación de pasada lateral
077	Pantalla	Curvatura Se visualiza en (°/m)/8
078	Pantalla	Ritmo de guiñada Se visualiza en °/s
079	Pantalla	Ángulo de alabeo Se visualiza en °/s
080	Pantalla	Frecuencia de SID1 Se visualiza en Hz
081	Pantalla	Frecuencia de SID2 Se visualiza en Hz
082	Pantalla	Ciclo de trabajo de SID1 Se visualiza en %
083	Pantalla	Ciclo de trabajo de SID2 Se visualiza en %
096	Entrada analógica	Tipo de SID
100	Entrada analógica	Ganancia derivada
101	Entrada analógica	Ganancia de curvatura
102	Entrada analógica	Ganancia de ángulo de alabeo de TCM
103	Entrada analógica	Ganancia de compensación de hilera manual
105	Calibración de entrada	Modo de guiado
106	Calibración de entrada	Ganancia de compensación de hilera manual
110	Pantalla	Voltaje de sensor de hilera izquierdo Se visualiza en voltios
111	Pantalla	Voltaje de sensor de hilera derecho Se visualiza en voltios
112	Pantalla	Voltaje calibrado de sensor de hilera izquierdo Se visualiza en voltios
113	Pantalla	Voltaje calibrado de sensor de hilera derecho Se visualiza en voltios
114	Pantalla	Compensación de lámina de sensor de guiado de hilera Se visualiza en mm
115	Pantalla	Compensación de punto de control de guiado de hilera Se visualiza en mm
116	Pantalla	Estado de guiado de hileras
120	Calibración interactiva	Calibración de sensores de hilera
200	Pantalla	N° de modelo del motor
201	Pantalla	Número de serie del motor
219	Pantalla	Número de pieza de datos de configuración del cliente
220	Pantalla	Número de versión de datos de configuración del cliente
221	Pantalla	Segundo N° de pieza de software de aplicación
222	Pantalla	Segundo N° de versión de software de aplicación

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DC9 -63-18MAY10-2/3

SSU — Unidad de control para AutoTrac RowSense

Direcciones		
Número	Tipo	Descripción
223	Pantalla	Segundo N° de pieza de software de fin de línea
224	Pantalla	Segundo N° de versión del software de fin de línea
225	Pantalla	Número de pieza en datos de configuración (software)
226	Pantalla	Número de versión en datos de configuración (software)
227	Pantalla	N° pieza bloque de inicialización de programa (Software)
228	Pantalla	N° versión bloque de inicialización de programa (Software)
229	Pantalla	N° de pieza de datos de fin de línea (software)
230	Pantalla	N° de versión de datos de fin de línea (software)
231	Pantalla	N° de pieza de sistema operativo (software)
232	Pantalla	N° de versión del sistema operativo (software)
233	Pantalla	N° de pieza de software
234	Pantalla	N° de versión de software
235	Pantalla	N° de pieza de hardware
236	Pantalla	N° serie hardware
237	Pantalla	N° de pieza de conjunto de software
238	Pantalla	N° de versión del conjunto de software
245	Pantalla	Número de reintentos de desactivación del bus CAN
246	Pantalla	Intervalo entre desactivaciones del bus CAN
247	Pantalla	Número de modelo del vehículo (actual)
248	Pantalla	Número de serie del vehículo (actual)
249	Pantalla	Número de modelo del vehículo (original).
250	Pantalla	Número de serie del vehículo (original).
251	Pantalla	PIN estándar de vehículo John Deere de trece caracteres (vehículo actual).
252	Pantalla	PIN estándar de vehículo John Deere de trece caracteres (vehículo original)

OUCC002,0002DC9 -63-18MAY10-3/3

Servicio y mantenimiento

Limpieza de sensores de hilera

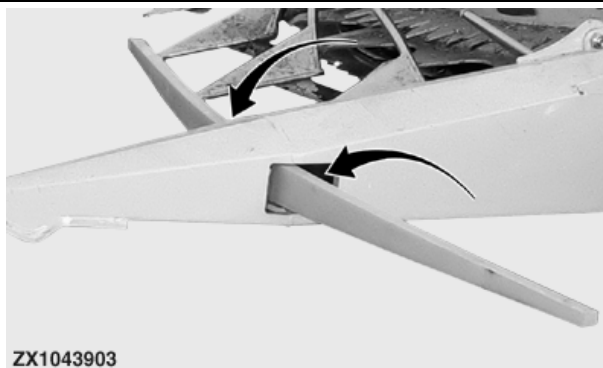
⚠ ATENCIÓN: Apagar el motor, aplicar el freno de estacionamiento y sacar la llave.

Revisar los sensores de hilera diariamente para ver si requieren limpieza.

Además revisar y, de ser necesario, ajustar la altura de la punta del divisor de cultivos para evitar la acumulación excesiva de materiales en los sensores.

Si se han acumulado materiales en los sensores, esto podría evitar que se muevan libremente y afectar su rendimiento. Para limpiar los sensores de hilera, quitar la basura de los sensores y de la zona circundante en ambos lados (ver las flechas).

Revisar que los sensores se muevan libremente y sin obstrucciones.



OUCC002,0002DB4 -63-02JUL10-1/1

SSU - Códigos de falla para diagnóstico de unidad de control de AutoTrac RowSense

SSU - Códigos de falla para diagnóstico de unidad de control de AutoTrac RowSense						
Unidad de control	SPN	FMI	Prioridad	Luz indicadora	Descripción	Efecto
SSU	84	9	3	gris	Ausencia de mensaje de velocidad de ruedas	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	168	3	3	gris	Voltaje alto de suministro sin conmutar de sensores de SSU	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	168	4	3	gris	Bajo voltaje de suministro sin conmutar SSU	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	628	2	3	gris	Avería de datos EOL de SSU	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	628	12	3	gris	Programación de SSU	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	629	12	3	gris	Avería de unidad de control SSU	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	630	13	3	gris	Falla de calibración / SSU sin calibrar	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	767	9	3	gris	Mensaje de retroceso de transmisión ausente	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1079	3	3	gris	Voltaje alto de alimentación de flujómetro	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1079	4	3	gris	Voltaje bajo de alimentación de flujómetro	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1504	9	3	gris	Mensaje de presencia del operador ausente	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1504	14	3	gris	Operador no sentado en asiento con AutoTrac activado	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1638	9	3	gris	Mensaje de temperatura de aceite hidráulico ausente	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	2	3	gris	Discrepancia entre sensores de posición de volante de la dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	3	3	gris	Voltaje alto de alimentación de sensor 1 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	4	3	gris	Voltaje bajo de alimentación de sensor 1 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	5	3	gris	Corriente baja en circuito de sensor 1 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	6	3	gris	Corriente alta en circuito de sensor 1 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	10	3	gris	Falta de correspondencia de señal de sensor 1 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	12	3	gris	Falla de señal de sensor 1 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	14	3	gris	Falla de señal de sensor 1 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	16	3	gris	Falla de señal de sensor 1 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	18	3	gris	Falla de señal de sensor 1 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	20	3	gris	Falla de señal de sensor 1 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	1807	21	3	gris	Falla de señal de sensor 1 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	522273	0	3	gris	Estado alto de comando de circuito de control de válvula de dirección de SSU	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	522273	1	3	gris	Estado bajo de comando de circuito de control de válvula de dirección de SSU	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	522387	7	3	gris	Falla de sensor de ángulo de ruedas o de válvula de dirección de AutoTrac	Función inhabilitada (desactivada)

Continúa en la pág. siguiente

UCC002,0002DC8 -63-04MAY10-1/3

SSU - Códigos de falla para diagnóstico de unidad de control de AutoTrac RowSense						
Unidad de control	SPN	FMI	Prioridad	Luz indicadora	Descripción	Efecto
SSU	522394	9	3	gris	Mensajes de TCM ausentes	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	522451	0	3	gris	Voltaje alto de sensor de ángulo de dirección secundario	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	522451	1	3	gris	Voltaje bajo de sensor de ángulo de dirección secundario	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	522451	14	3	gris	Falla de redundancia de sensor de ángulo de dirección secundario	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523651	2	3	gris	Avería de unidad de control SSU	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523674	13	3	gris	Falla de calibración/sin calibrar de guiado de hilera	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523675	1	3	gris	Voltaje alto del sensor de guiado de hilera derecho	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523675	3	3	gris	Voltaje alto del sensor de guiado de hilera derecho	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523675	4	3	gris	Voltaje bajo del sensor de guiado de hilera derecho	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523676	0	3	gris	Voltaje alto del sensor de guiado de hilera izquierdo	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523676	3	3	gris	Voltaje alto del sensor de guiado de hilera izquierdo	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523676	4	3	gris	Voltaje bajo del sensor de guiado de hilera izquierdo	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523698	9	3	gris	Mensaje de pantalla de AMS ausente	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523767	9	3	gris	Mensaje de interruptor de reanudar ausente	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523795	2	3	gris	Conexiones invertidas de lumbreras de válvula de dirección de AutoTrac	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523795	11	3	gris	Inconsistencia en bandas inactivas de válvula de dirección de AutoTrac	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523795	12	3	gris	Falla de válvula de dirección de AutoTrac	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523795	13	3	gris	Falla de calibración de SSU / Válvula de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523810	0	3	gris	Voltaje alto de alimentación de válvula de dirección de SSU	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523810	1	3	gris	Voltaje bajo de alimentación de válvula de dirección de SSU	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523821	2	3	gris	Vehículo no corresponde	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523822	2	3	gris	Falla de sensor de ángulo de ruedas de AutoTrac	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523822	7	3	gris	Falla de calibración de SSU / Sensor de ángulo de ruedas de AutoTrac	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523822	10	3	gris	Se ha detectado movimiento en la dirección sin movimiento en el volante	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523824	3	3	gris	Voltaje alto de alimentación de sensor 2 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523824	4	3	gris	Voltaje bajo de alimentación de sensor 2 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523824	5	3	gris	Corriente baja en circuito de sensor 2 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523824	6	3	gris	Corriente alta en circuito de sensor 2 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523824	10	3	gris	Falta de correspondencia de señal de sensor 2 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)

Continúa en la pág. siguiente

OUC002,0002DC8 -63-04MAY10-2/3

SSU - Códigos de falla para diagnóstico de unidad de control de AutoTrac RowSense

Unidad de control	SPN	FMI	Prioridad	Luz indicadora	Descripción	Efecto
SSU	523824	14	3	gris	Falla de señal de sensor 2 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523824	16	3	gris	Falla de señal de sensor 2 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523824	18	3	gris	Falla de señal de sensor 2 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523824	20	3	gris	Falla de señal de sensor 2 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523824	21	3	gris	Falla de señal de sensor 2 de posición de volante de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523826	0	3	gris	Voltaje alto de sensor de ángulo de dirección primario	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523826	1	3	gris	Voltaje bajo de sensor de ángulo de dirección primario	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	523826	14	3	gris	Movimiento bajo de sensor de ángulo de dirección	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	524221	9	3	gris	Mensaje ausente de ritmo de guiñada del vehículo	Función inhabilitada (desactivada)
SSU	600006	31	3	gris	DTC por omisión	Ninguno

OUC002,0002DC8 -63-04MAY10-3/3

Especificaciones

Declaración de homologación de la UE

Deere & Company
Moline, Illinois U.S.A.

El suscrito declara por este medio que:

Producto: Sensor de TAC

cumple todos los requisitos pertinentes y las normativas esenciales de las directrices siguientes:

DIRECTRIZ	NÚMERO	MÉTODO DE CERTIFICACIÓN
Directriz de compatibilidad electromagnética	2004/108/EC	Autocertificado, según el Anexo II de la directriz

Nombre y dirección de la persona en la Comunidad Europea autorizada para compilar el documento técnico de construcción:

Henning Oppermann
Deere & Company European Office
John Deere Strasse 70
D-68163 Mannheim, Alemania
EUConformity@johndeere.com

Lugar de declaración: Urbandale, Iowa U.S.A.

Fecha de declaración: 01 febrero 2010

Fábrica: John Deere Intelligent Solutions Group

Nombre: John H. Leinart

Título: Engineering Manager, Ag Management Solutions



DXCE01—UN—28APR09

OUCC002,0002DEF -63-31MAY10-1/1

Índice alfabético

	Página		Página
A		Curvas AB.....	25-10
Activación.....	10-1	Curvas adaptables.....	25-6
Activación de sensores de hilera.....	25-2	Pasada en círculo.....	25-12
Ajuste de compensaciones de guiado de hileras.....	25-13	Pasada recta.....	25-3
Alineación		G	
Guiado por hileras.....	25-13	GPS	
B		Sensores de hilera.....	25-1
Botón de estado de sensor		Guiado por hileras	
Habilitado/Inhabilitado.....	20-1	Configuración de compensación.....	25-13
Botón de reanudar		Diagnóstico.....	30-1
Selección de modo de guiado.....	15-3	H	
Buscador de hilera		Habilitación de Buscador de hilera.....	25-9
Habilitar.....	25-9	Habilitación del sistema.....	20-1, 20-2
Inhabilitar.....	25-9	Habilitar	
C		Sensores de hilera.....	20-1
Calibración		I	
Centro de ángulo de ruedas.....	15-9	Icono	
Diagnóstico.....	30-1	Sensores de hilera.....	25-1
Limpieza de sensores de hilera.....	15-6	Inhabilitación de Buscador de hilera.....	25-9
Sensores de hilera.....	15-7	Inhabilitar	
Unidad de control SSU (AutoTrac).....	15-9	Sensores de hilera.....	20-1
Campo abierto		Instalado	
Curvas adaptables.....	25-7	Sensores de hilera.....	25-1
Centro de ángulo de ruedas		L	
Calibración.....	15-9	Limpieza	
Códigos de diagnóstico de fallas		Sensores de hilera.....	15-6, 35-1
SSU.....	35-2	Limpieza de sensores de hilera.....	15-6
Compatibilidad.....	10-1	Localización de averías	
Compensaciones		Vista de diagnóstico.....	30-1
Guiado por hileras.....	25-13	M	
Configuración		Mantenimiento	
Pasada recta.....	25-4	Limpieza de sensores de hilera.....	35-1
Configuración de sistema		Modo AutoTrac	
Activación de reanudar centrado de pasada.....	15-2	Curvas adaptables.....	25-7
AutoTrac RowSense.....	15-1	Modo de documentación	
Modo de guiado.....	15-3	Curvas adaptables.....	25-7
Selección de entrada de hileras.....	15-3	P	
Curvas AB.....	25-10	Pasada en círculo.....	25-12
Curvas adaptables.....	25-6	Pasada recta.....	25-3
Campo abierto.....	25-7	Perilla de control de guiado de hileras.....	25-13
Modo AutoTrac.....	25-7	R	
Modo de documentación.....	25-7	Reanudar centrado de pasada.....	15-2
Registro manual.....	25-7		
D			
Diagnóstico.....	30-1		
F			
Funcionamiento de AutoTrac RowSense			
Buscador de hilera.....	25-9		

Continúa en la pág. siguiente

Página

Registro manual	
Curvas adaptables	25-7
Requisitos	10-1

S

Selección de modo de guiado	15-3
Sensores de hilera	
Calibración	15-7
Funcionamiento con GPS	25-1
Icono	25-1
Instalado	25-1
Limpieza	15-6, 35-1
Señal perdida	25-1
Voltajes	15-7
Señal perdida	
Sensores de hilera	25-1
SSU	
Códigos de falla para diagnóstico de	
AutoTrac RowSense	35-2

V

Valor de compensación	10-1
Viraje en cabecero	25-2
Vista de Ajustar pasada 0	
Pasada recta	25-4
Voltajes	
Sensores de hilera	15-7

El servicio John Deere le mantiene en marcha

Repuestos John Deere

Le ayudamos a mantener su máquina en marcha proporcionándole los repuestos John Deere con rapidez.

Tenemos a su disposición el surtido más completo y variado para anticiparnos a sus necesidades.



DX,IBC,A -63-04JUN90-1/1

TS100 —UN—23AUG88

Herramientas adecuadas

Nuestro Departamento de Servicio dispone de herramientas de precisión y de los dispositivos de comprobación más adecuados para localizar y reparar averías con rapidez y eficacia ... para ahorrarle a usted tiempo y dinero.



DX,IBC,B -63-04JUN90-1/1

TS101 —UN—23AUG88

Mecánicos entrenados

Para los mecánicos de John Deere nunca acaba el estudio.

Atienden con regularidad a cursillos de entrenamiento para el conocimiento completo del equipo y de su reparación.

¿Resultado?

Experiencia en la que usted puede confiar.



DX,IBC,C -63-04JUN90-1/1

TS102 —UN—23AUG88

Rapidez en el servicio

Nuestro objetivo es proporcionarle un servicio rápido y eficaz cuando y donde lo necesite.

Podemos efectuar las reparaciones en el campo o en el taller, según las circunstancias. Venga a vernos. Confíe en nosotros.

LA SUPERIORIDAD DEL SERVICIO JOHN DEERE:
Acudimos cuando nos necesita.



DX,IBC,D -63-04JUN90-1/1

TS103 —UN—23AUG88

